

DX100

维护要领书

请务必确保本使用说明书到达本产品的最终使用者手中。

MOTOMAN 使用说明书一览

- MOTOMAN- □□□使用说明书
- DX100 使用说明书
- DX100 操作要领书
- DX100 维护要领书

「DX100 操作要领书」根据用途不同内容有异，请一定确认与用途是否相同。



强制

- 本说明书 DX100 的示教，再现，程序及文件编辑操作，作业管理等内容进行了全面的说明。请务必在认真阅读并充分理解的基础上操作机器人。
- 另外，有关安全的一般事项，在“1 安全”中有详细描述，阅读本说明书前请务必熟读，以确保正确使用。



注意

- 说明书中的图解，有的为了说明细节取下盖子或安全罩进行绘制，运转此类部件时，务必按规定将盖子或安全罩还原后，再按说明书要求运转。
- 说明书中的图及照片，为代表性示例，可能与所购买产品不同。
- 说明书有时由于产品改进，规格变更及说明书自身更便于使用等原因而进行适当的修改。修改后的说明书将更新封面右下角的资料号，并以修订版发行。
- 由于破损，丢失等原因需订购说明书时，请与本公司销售部联系，按封面的资料号订购。
- 客户擅自进行产品改造，不在本公司保修范围之内，本公司概不负责。

安全注意事项

使用前（安装，运转，保养，检修），请务必熟读并全部掌握本说明书和其他附属资料，在熟知全部设备知识，安全知识及注意事项后再开始使用。

本说明书中的安全注意事项分为“危险”，“注意”，“强制”，“禁止”四类分别记载。

-  **危险** 误操作时有危险，可能发生死亡或重伤事故。
-  **注意** 误操作时有危险，可能发生中等程度伤害或轻伤事故。
-  **强制** 必顺遵守的事项。
-  **危险** 禁止的事项。

另外，即使是“注意”所记载的内容，也会因情况不同而产生严重后果，因此任何一条注意事项都极为重要，请务必严格遵守。

**重要** 虽然不符合“注意”或“危险”的内容，但也是用户必须严格遵守的事项，在相关地方加以记载。



危险

- 进行以下作业时，请确认机器人的动作范围内没人，并且操作者处于安全位置操作。
 - DX100 接通电源时
 - 用示教编程器操作机器人时
 - 试运行
 - 自动再现时

不慎进入机器人动作范围内或与机器人发生接触，都有可能引发人身伤害事故。另外，发生异常时，请立即按下急停键。

急停键位于 DX100 前门及示教编程器的右侧。

- 在机器人动作范围内示教时，请遵守以下事项：
 - 保持从正面观看机器人
 - 遵守操作步骤
 - 考虑机器人突然向自己所处方位运动时的应变方案
 - 确保设置躲避场所，以防万一。

由于误操作造成的机器人动作，可能引发人身伤害事故。

- 操作机器人前，按下 DX100 前门及示教编程器上的急停键，并确认伺服电源被切断。伺服电源切断后，示教编程器上的伺服通的灯熄灭。

紧急情况下，若不能及时制动机器人，则可能引发人身伤害或设备损坏事故。

图：急停键



- 解除急停后再接通伺服电源时，要解除造成急停的事故后再接通伺服电源。

由于误操作造成的机器人动作，可能引发人身伤害事故。

图：解除急停状态





注意

- 进行机器人示教作业前要检查以下事项，有异常则应及时修理或采取其他必要措施。
 - 机器人动作有无异常。
 - 外部电线遮盖物及外包装有无破损。
- 示教编程器用完后须放回原处。

如不慎将示教编程器放在机器人，夹具或地上，当机器人运动时，示教编程器可能与机器人或夹具发生碰撞，从而引发人身伤害或设备损坏事故。

- 在理解“警告标志”的基础上，使用机器人。

本书常用词汇定义

“MOTOMAN”是安川电机工业机器人的商品名。

MOTOMAN 由机器人本体“机器人”，机器人控制柜，示教编程器和“供电电缆”构成。

在本书中，这些部分如下表表示。

机器人各部分	本书的表示
DX100 控制柜	DX100
DX100 示教编程器	示教编程器
机器人与控制柜之间的 电缆	供电电缆

另外，示教编程器的键，按钮，画面的表示方法如下所示：

操作设备		本书表示方法
示教编程器	文字键	文字键名用 [] 表示。 例：[回车]
	图形键	图形键不用 [] 在键名后直接用图形表示 例：翻页键  只有光标键例外，不用图形表示
	轴操作键和数值键	轴操作键，数值键总体称呼时，分别称作“轴操作键” “数值键”
	同时按键	同时按两个键时，如 [转换]+[坐标] 键，在两个键之间加上 “+” 号
	画面	画面中的菜单用 【 】 表示。 例：【程序】

操作步骤的表达方式的定义

操作步骤的说明中，“选择 ……” 表示的操作方法，是把光标移到选择对象上，再按 [选择] 键，或者直接在触摸屏上触摸选择。

警示牌的说明

下列警示牌牌贴在机器人及 DX100 上。要完全遵照警示牌执行。

**危险**

- 下列的警示牌牌贴在机器人上。

遵照警示牌执行。

忽视此警示可能会造成人身伤害和设备损坏。

警示牌粘贴的位置，请参照机器人使用说明书。

**危险**



不要进入机器人的工作范围

**危险**



移动部件会造成伤害

- 下列的警示牌贴在 DX100 上。

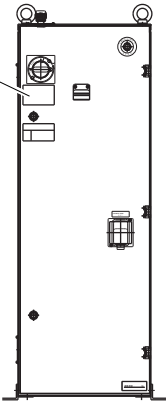
遵照警示牌执行。

忽视此警示可能会造成人身伤害和设备损坏。

**危险**



电源接通时
不要打开柜门



柜内断路器

**危险**



要接地
否则有触电危险

**危险**



有触电危险
不要打开盖子

vii

1 DX100 的设备配置

DX100 是由单独的部件和功能模块（多种基板）所组成。出现故障后的原件通常可以很容易地用部件或模块进行更换。

关于 DX100 设备配置的说明如下：

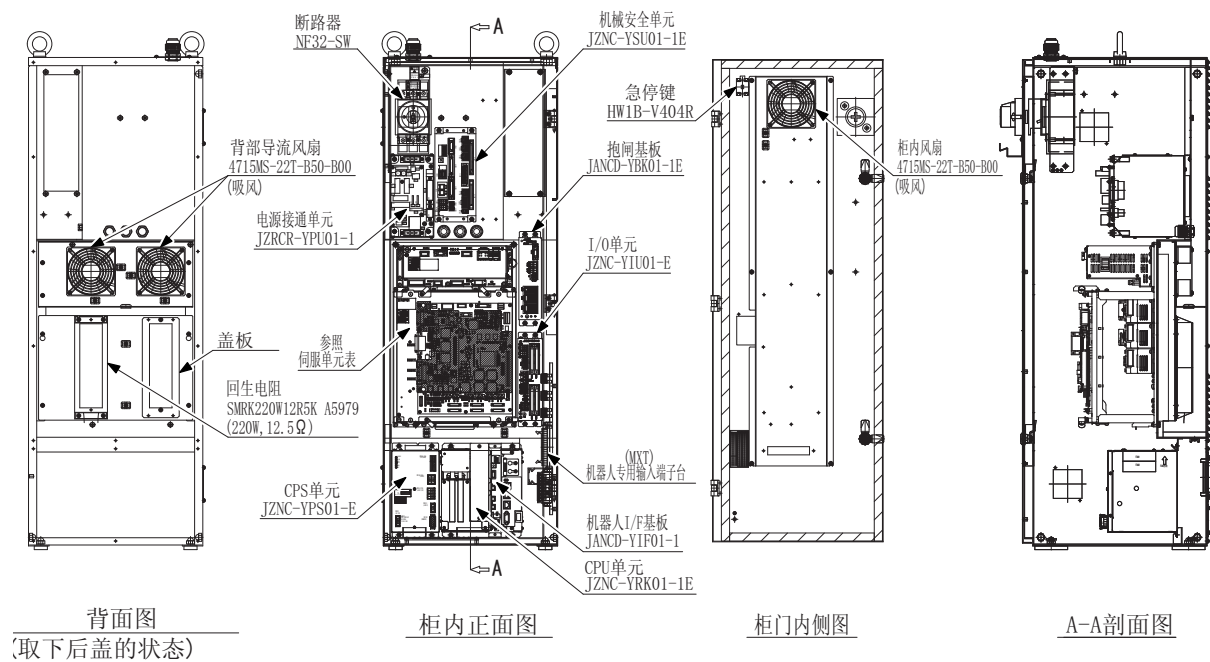
1.1 单元及基板的配置

1.1.1 配置

机型的构成可分为：小型机型、中型机型、大型机型三类。

1.1.1.1 小型机型

图 1-1：小型机型的构成 - A 柜（标准）

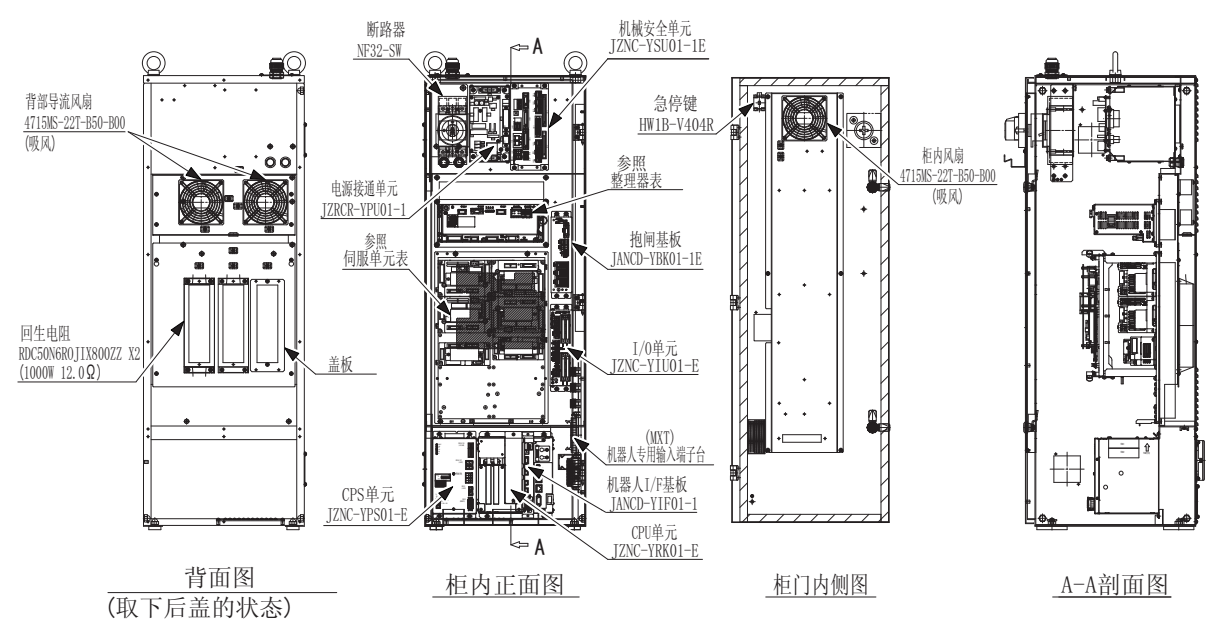


机型	DX100	伺服单元（整流器型号）
MH5L	ERDR-MH0005L-A00	SRDA-MH5
MH6	ERDR-MH00006-A00	SRDA-MH6
MA1400	ERDR-MA01400-A00	SRDA-MH6
VA1400	ERDR-VA01400-A00	JZRCR-MH6-14/00 ¹⁾
MA1900	ERDR-MA01900-A00	SRDA-MH20
HP20D	ERDR-HP0020D-A00	SRDA-MH20
HP20D-6		

1. SRDA-MH6+SRDA-EAXB01A+SRDA-SDA14A01A-E

1.1.1.2 中、大型机型

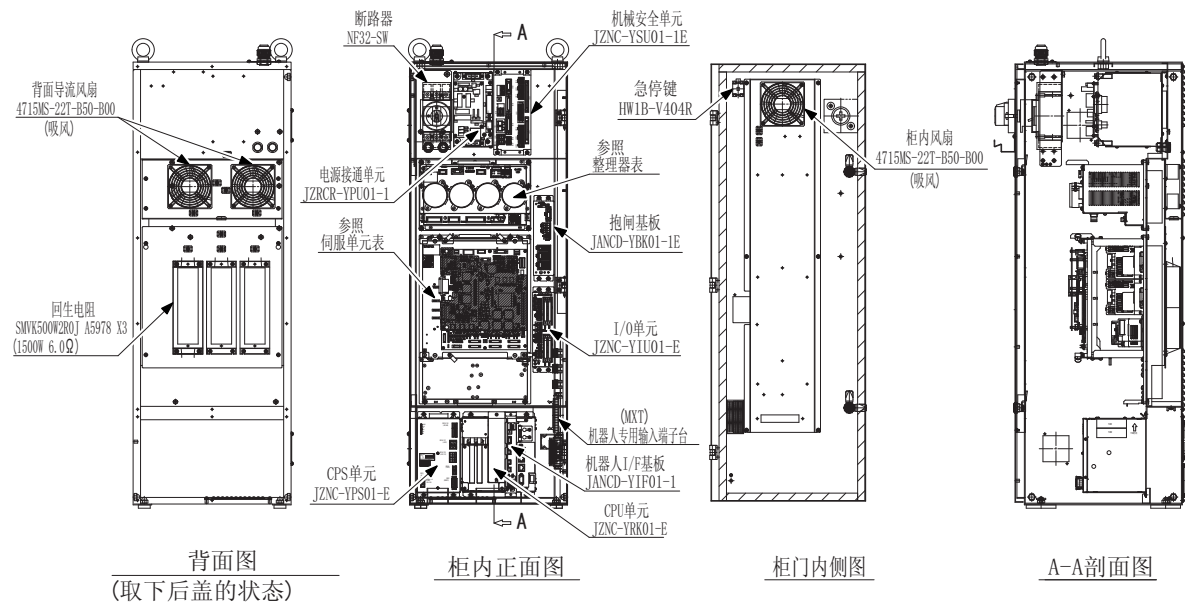
图 1-2: 中型机型的构成 - A 柜 (标准)



机型	DX100	伺服单元	整流器
MH50	ERDR-MH00050-A00	SRDA-MH50	SRDA-COA12A01AU-E
MS80	ERDR-MS00080-A00	SRDA-MS80	SRDA-COA12A01AU-E
VS50	ERDR-VS00050-A00	JZRCR-MS80-71/00 ¹⁾	SRDA-COA12A01AU-E

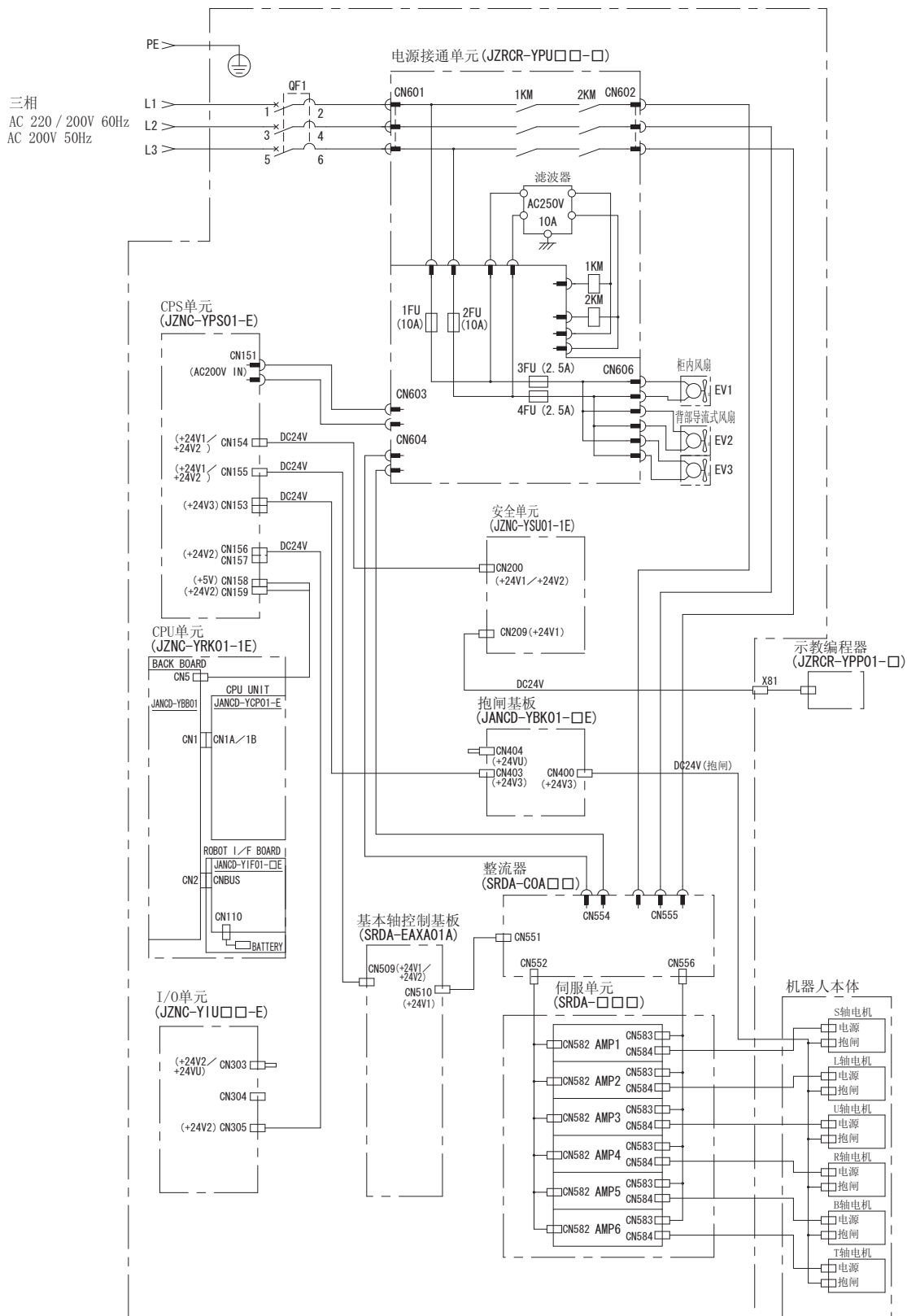
1. SRDA-MH80+SRDA-EAXB01A+SRDA-SDA71A01A-E

图 1-3: 大型机型的构成 - A 柜（标准）

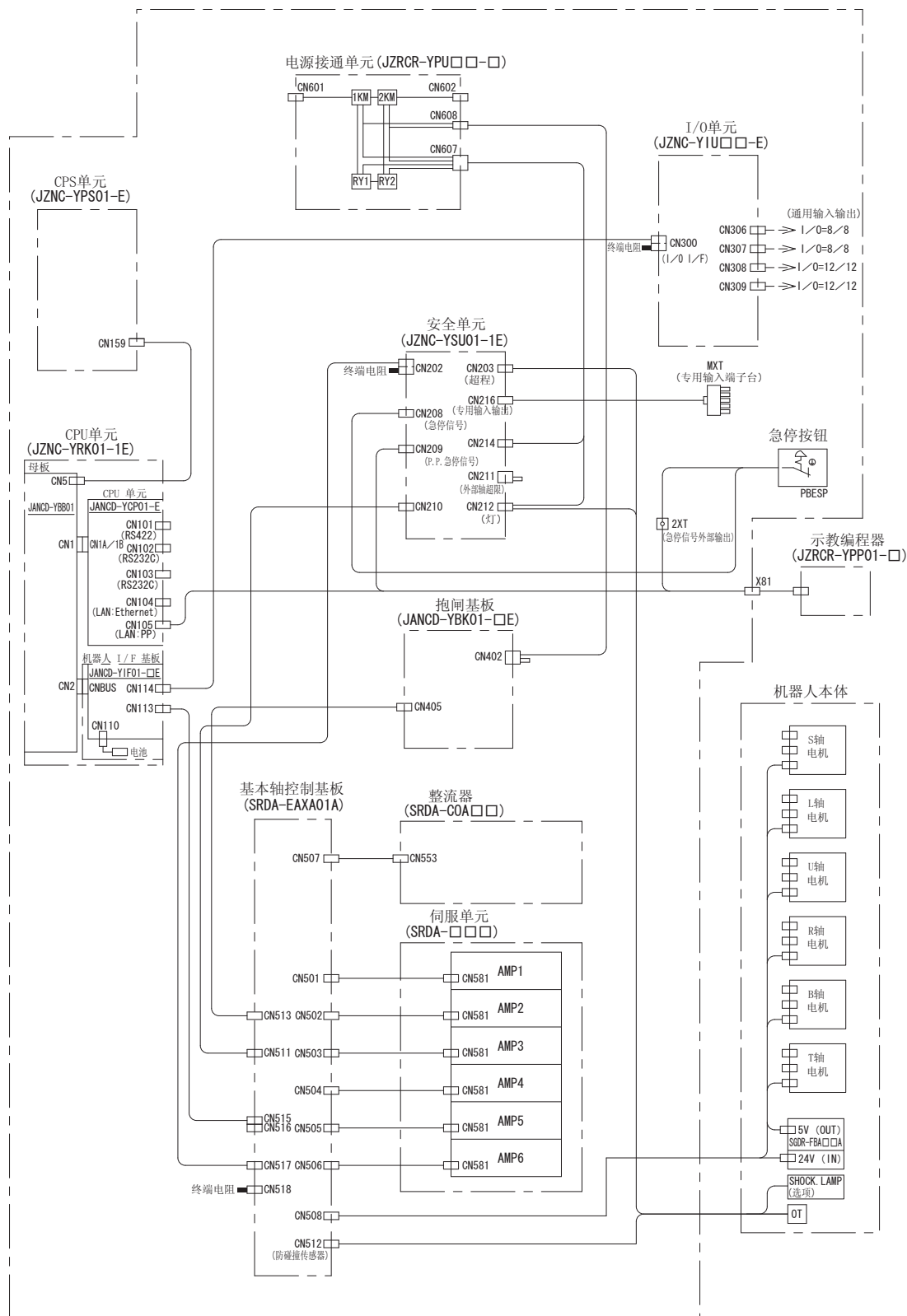


机型	DX100	伺服单元	整流器
ES165D	ERDR-ES0165D-A00	SRDA-MS165	SRDA-COA30A01A-E
ES200D	ERDR-ES0200D-A00	SRDA-MS165	SRDA-COA30A01A-E

1.2 电源通路图



1.3 信号通路图



2 安全系统

2.1 根据安全系统设定的保护

DX100 模式的设定是由安全系统予以保护的。
该系统允许按操作者权限进行操作和变更设定。
确认操作者的正确级别，并予以承认和管理。

2.1.1 安全模式

具有三种安全模式。
其中编辑和管理模式的操作需要输入用户口令。
用户口令，是由 4 个以上 8 个以下数字和符号组成
(有效数字和符号：「0 ~ 9」、「-」、「.」)

表 2-1: 安全模式种类

安全模式	说明
操作模式	此模式是操作者监视机器人动作的模式（如对机器人的启动停止等） 可以进行产线异常恢复作业的处理。
编辑模式	该模式下使操作者能进行示教和编辑程序，并可对机器人进行设置。
管理模式	本模式为建立和维护机器人系统如参数、系统时间的设定以及用户口令的变更

表 2-2: 菜单和安全模式的对应表

主菜单	子菜单	允许安全模式	
		显示	编辑
程序	程序内容	操作模式	编辑模式
	选择程序	操作模式	操作模式
	建立新程序	编辑模式	编辑模式
	主程序	操作模式	编辑模式
	程序容量	操作模式	-
	预约启动程序	编辑模式	编辑模式
	作业预约状态	操作模式	-
	循环	操作模式	操作模式

表 2-2: 菜单和安全模式的对应表

主菜单	子菜单	允许安全模式	
		显示	编辑
变量	字节型	操作模式	编辑模式
	整数型	操作模式	编辑模式
	双精度型	操作模式	编辑模式
	实数型	操作模式	编辑模式
	字符型	操作模式	编辑模式
	位置型（机器人）	操作模式	编辑模式
	位置型（基座）	操作模式	编辑模式
	位置型（工装轴）	操作模式	编辑模式
	局部变量	操作模式	—
输入输出	外部输入	操作模式	—
	外部输出	操作模式	—
	通用输入	操作模式	—
	通用输出	操作模式	编辑模式
	专用输入	编辑模式	—
	专用输出	编辑模式	—
	RIN	操作模式	—
	CPRIN	操作模式	—
	辅助继电器	编辑模式	—
	控制输入	编辑模式	—
	虚拟输入信号	编辑模式	管理模式
	网络输入	编辑模式	—
	模拟输出	编辑模式	—
	伺服电源接通状态	编辑模式	—
	梯形图程序	管理模式	管理模式
	输入 / 输出报警	管理模式	管理模式
	输入 / 输出信息	管理模式	管理模式
	I/O 报警	管理模式	管理模式
	I/O 信息	管理模式	管理模式

表 2-2: 菜单和安全模式的对应表

主菜单	子菜单	允许安全模式	
		显示	编辑
机器人	当前位置	操作模式	—
	命令位置	操作模式	—
	伺服监视	管理模式	—
	作业原点	操作模式	编辑模式
	第 2 原点	操作模式	编辑模式
	落下量	管理模式	管理模式
	电源通 / 断位置	操作模式	—
	工具	编辑模式	编辑模式
	干涉区	管理模式	管理模式
	碰撞检测等级	操作模式	管理模式
	用户坐标	编辑模式	编辑模式
	原点位置	管理模式	管理模式
	机种	管理模式	—
	机器人校准	编辑模式	编辑模式
	模拟量监视	管理模式	管理模式
	超程和碰撞传感器	编辑模式	编辑模式
	解除极限	编辑模式	管理模式
	ARM 控制设定	管理模式	管理模式
	偏移量	操作模式	—
系统信息	版本	操作模式	—
	管理时间	操作模式	管理模式
	报警履历	操作模式	管理模式
	I/O 信息履历	操作模式	管理模式
	安全	操作模式	操作模式
外部存储	安装	编辑模式	—
	保存	操作模式	—
	效验	操作模式	—
	删除	操作模式	—
	通信	操作模式	操作模式
	文件夹	编辑模式	管理模式

表 2-2: 菜单和安全模式的对应表

主菜单	子菜单	允许安全模式	
		显示	编辑
参数	S1CxG	管理模式	管理模式
	S2C	管理模式	管理模式
	S3C	管理模式	管理模式
	S4C	管理模式	管理模式
	A1P	管理模式	管理模式
	A2P	管理模式	管理模式
	A3P	管理模式	管理模式
	A4P	管理模式	管理模式
	RS	管理模式	管理模式
	S1E	管理模式	管理模式
	S2E	管理模式	管理模式
	S3E	管理模式	管理模式
	S4E	管理模式	管理模式
设置	示教条件	编辑模式	编辑模式
	操作条件	管理模式	管理模式
	时期，时间	管理模式	管理模式
	设置轴组	管理模式	管理模式
	预定程序名	编辑模式	编辑模式
	用户口令	编辑模式	编辑模式
	再现速度登录	管理模式	管理模式
	键定义	管理模式	管理模式
	预约启动连接	管理模式	管理模式
弧焊	引弧条件	操作模式	编辑模式
	熄弧条件	操作模式	编辑模式
	焊接辅助条件	操作模式	编辑模式
	焊机特性	操作模式	编辑模式
	弧焊诊断	操作模式	编辑模式
	摆焊	操作模式	编辑模式
搬运	搬运用途诊断	操作模式	编辑模式
点焊（气动焊钳）	焊接诊断	操作模式	编辑模式
	I/O 信号分配	管理模式	管理模式
	焊钳特性	管理模式	管理模式
	焊机特性	管理模式	管理模式
点焊（伺服焊钳）	焊接诊断	操作模式	编辑模式
	焊钳加压力	编辑模式	编辑模式
	空打加压力	编辑模式	编辑模式
	I/O 定义	管理模式	管理模式
	焊钳特性	管理模式	管理模式
	间隙设定	操作模式	编辑模式
	焊接特性	管理模式	管理模式

表 2-2: 菜单和安全模式的对应表

主菜单	子菜单	允许安全模式	
		显示	编辑
通用	摆焊	操作模式	编辑模式
	通用通途诊断	操作模式	编辑模式
全部用途通用	I/O 变量用户定义	操作模式	操作模式

2.1.1.1 安全模式的变更

1. 选择主菜单的【系统信息】

- 显示子菜单。



- ※主菜单画面作业是弧焊系统的图符，每个根据用途不用而不同。

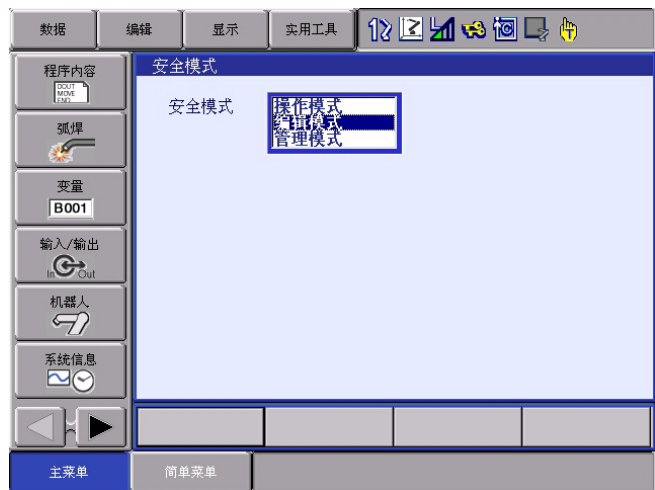
2. 选择【安全】

- 显示安全选择画面。



3. 按选择，选择安全模式。

- 选择安全模式。



4. 输入用户口令

- 显示输入用户口令画面。



参考

出厂时预先设定了如下的用户口令：

- 编辑模式：[00000000]
- 管理模式：[99999999]

5. 按【回车】

- 进行输入的用户口令与被选“安全模式”的用户口令间的校验。
输入正确的口令，方可变更“安全模式”。

2.1.2 用户口令

使用编辑或管理模式时需要使用用户口令。
用户口令是由 4 个以上 8 个以下的数字和符号组成。（【0-9】【-】）

2.1.2.1 用户口令的变更

用户口令的变更必须是编辑模式或者管理模式。
上位安全模式可以变更下位安全模式的用户口令。

1. 选择主菜单的【设置】

- 显示子菜单。



2. 选择【用户口令】

- 显示用户口令设定画面。



3. 选择想变更的用户口令

- 显示请在文字输入状态下请输入【现在的 ID (4-8 位)】信息。



4. 输入现在的用户口令，按【回车】键。
 - 正确输入当前口令后，进入输入新口令状态，显示“输入新口令（4到8位）”的信息。



5. 输入新的用户口令，按【回车】
 - 修改用户口令。

3 维护

3.1 日常维护



注意

- 通电时请不要触摸冷却风扇等设备。
- 有触电、受伤的危险。

按以下表格进行日常点检。

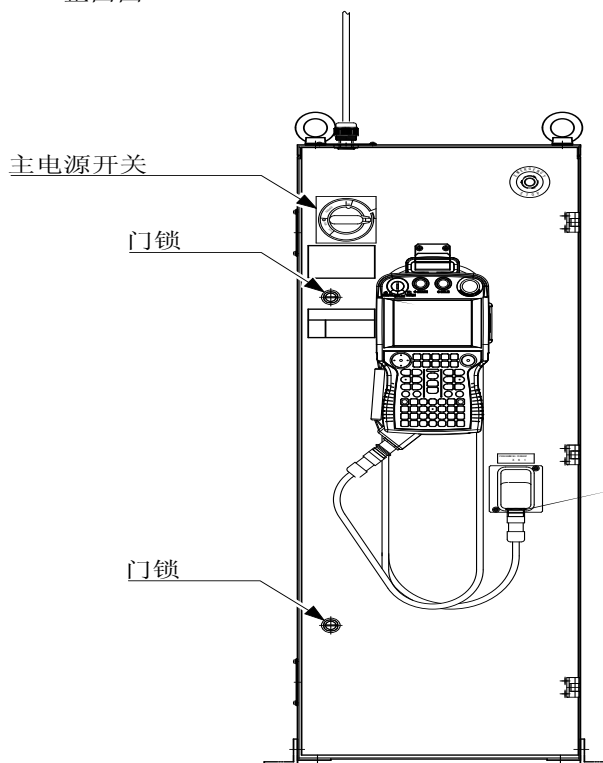
点检部位	点检内容	点检时间	参考
DX100 控制柜本体	控制柜的门是否关好	每天	
	密封构件部分有无缝隙和损坏	每月	
柜内风扇及背面导管式风扇	动作确认	适当	电源打开时
急停键	动作确认	适当	接通伺服时
安全开关	动作确认	适当	示教模式时
电池	确认电池有无显示	适当	
供给电源	确认供给电源电压是否正常	适当	
断路器电缆	电缆是否脱落、松懈、断线 确认相间电压	适当	

3.2 DX100 的维护

3.2.1 检查控制柜门是否关好

- DX100 的设计是密封构造，使外部的油烟气体无法进入控制柜里。要确保控制柜在任何时候都处于完全关闭好的状态，即使是在不工作时。
- 由于维护等开关控制柜时，必须将开关手柄置于 OFF 后，用一字螺丝刀开关门锁（门上有 2 个）（顺时针是开，逆时针是关）
- 开关门时按住门实用螺丝刀旋转刀锁，关门时请旋转听到‘咯’响声时方为锁好。

图 3-1: DX100 正面图



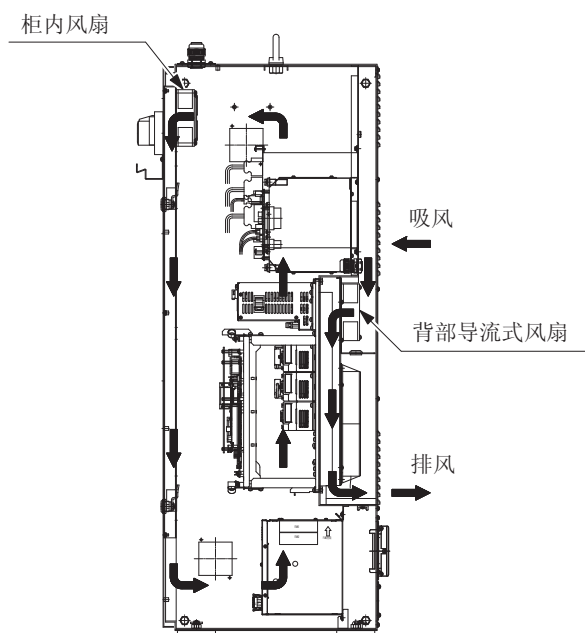
3.2.2 检查密封构造部分有无缝隙和损伤

- 打开门时，检查门边缘部分的密封垫是否破损。
- 请点检 DX100 内部是否有异常的污垢。
- 如有，查明原因后尽早清扫干净。
- 在控制柜关好的情况下，检查有无缝隙。

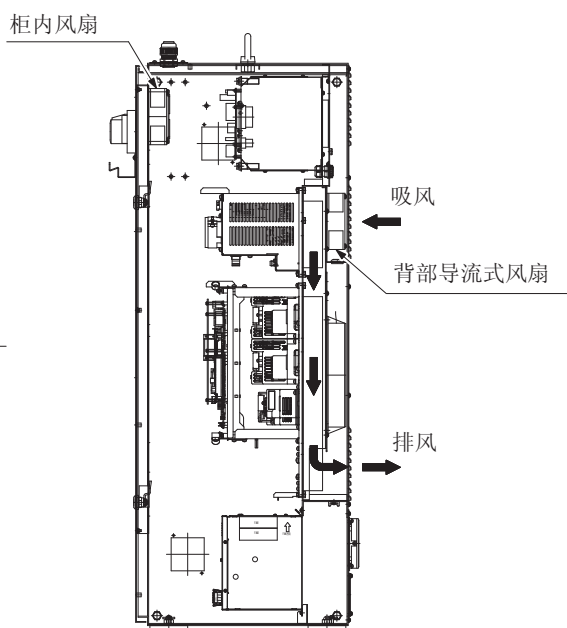
3.3 冷却风扇的维护

冷却风扇转动不正常，控制柜内温度会升高，控制柜就会出现故障。所以要点检风扇。

控制柜内的风扇和背面导管式风扇在接通电源时转动，所以请检查风扇是否转动，以及感觉排风口和吸风口的风量，确认其转动是否正常。



冷却方式（小型机型）



冷却方式（中・大型机型）

重要

显示【YPS 单元内的风扇停止，请更换风扇】此信息时，可以判断是 CPS 单元（JZNC-YPS01）内的冷却风扇（JZNC-YZU01-E）发生异常。

显示【YPS 单元内的风扇停止，请更换风扇】此信息时，请尽早点检 CPS 单元内的冷却风扇或者更换。

3.4 急停键维护

DX100 在前门及示教编程器上有急停键。

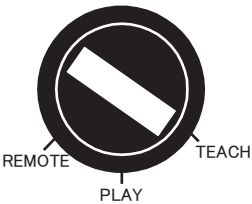
机器人动作前，确认各急停键在伺服接通后能否正常的将其断开。

3.5 安全开关的点检

DX100 示教编程器有 3 个位置的安全开关。
通过以下操作确认安全开关是否有效。

1. 把示教编程器的模式按钮切换为示教模式。

带钥匙的
转换开关



2. 按下示教编程器上的【伺服准备】键后，【伺服通】灯闪烁。



3. 当轻握安全开关时伺服是开的状态，如果用力过大或松开就是关闭的状态。

重要

在上述第 2 操作中，如【伺服通】灯没有闪，请考虑以下原因。

- 示教编程器上的按钮是按下去的。
- 外部输入了急停信号。
- 发生报警

3.6 电池的维护

DX100 内部里有系统用的电池，是用来保持用户使用的程序上的重要文件数据（CMOS 数据）

电池消耗到了更换期时，有报警显示。在示教编程器上显示‘存储器电池已消耗’的信息。请确认要显示此信息。

关于更换电池，请参考【5.1.1.1 “电池更换” 5-3】

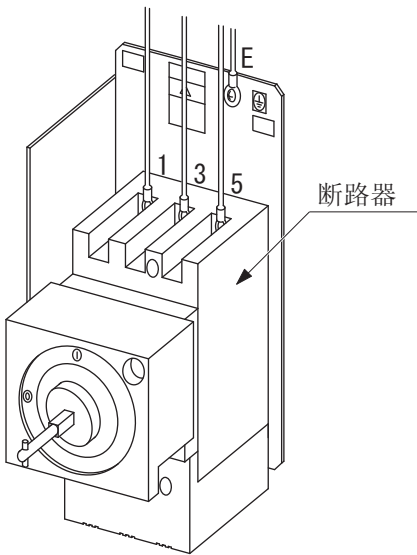
3.7 供给电源电压的确认

使用万能表测量断路器（QF1）的 1、3、5 端子部位。

表 3-1: 供给电源电压的确认

测定项目	端子	正常值
相间电压	(1-3) (3-5) (1-5) 间	200 ~ 220V (+10%、-15%)
地线间的电压 (S 相接地)	(1- E) (5- E) 间	200 ~ 220V (+10%、-15%)
	(3- E) 间	约 0V

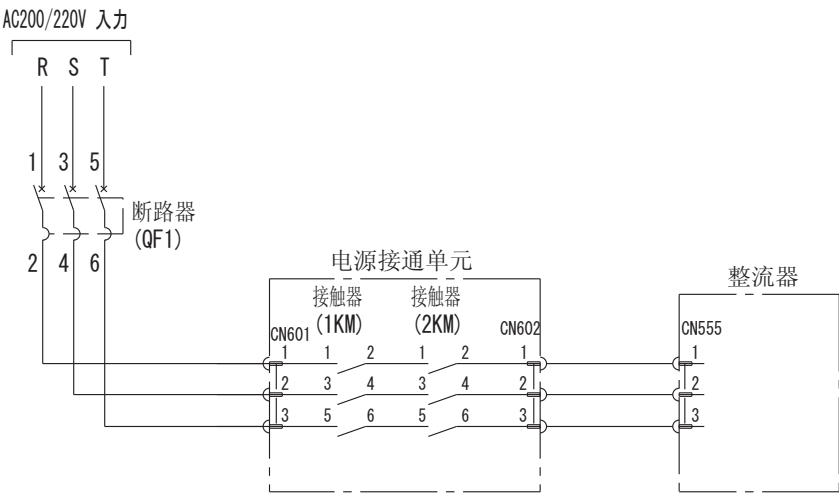
图 3-2: 断路器（QF1）



3.8 缺相检查

表 3-2: 缺相检查清单

检查项目	确认内容
确认电缆配线	确认下图电源用电缆，连接部分是否松动、是否断开及出现断线情况。
确认输入电源	准备万用表，确认输入电源间的电压。 (判定值: AC200 ~ 220V +10%、-15%)
确认断路器 (QF1) 不良	请打开控制电源。用万用表确认断路器 (QF1) 的 (2、4、6) 间的电压。发现异常时，请更换断路器 (QF1)。



4 更换部件前的准备

 **危险**

- 在操作机器人前，分别检查 DX100 的前面急停键和示教编程器上的急停按钮，确认伺服电源灯是否为关闭状态。

在紧急情况下，如机器人不能停止，会引起人员受伤或设备损坏。

- 在示教范围内进行示教时，仔细阅读并遵守遵守以下注意事项。
 - 保持从正面观看机器人。
 - 严格遵守操作步骤
 - 考虑机器人突然向自己所处方位运动时的应对方案。
 - 确保在紧急情况下，操作人员可以退到安全场所。

由于误操作所引起的机器人动作，可能引发伤亡事故。

- 进行以下操作时，请确认机器人工作范围内没人，并且操作人员处于安全位置。
 - 接通 DX100 电源。
 - 用示教编程器移动机器人。

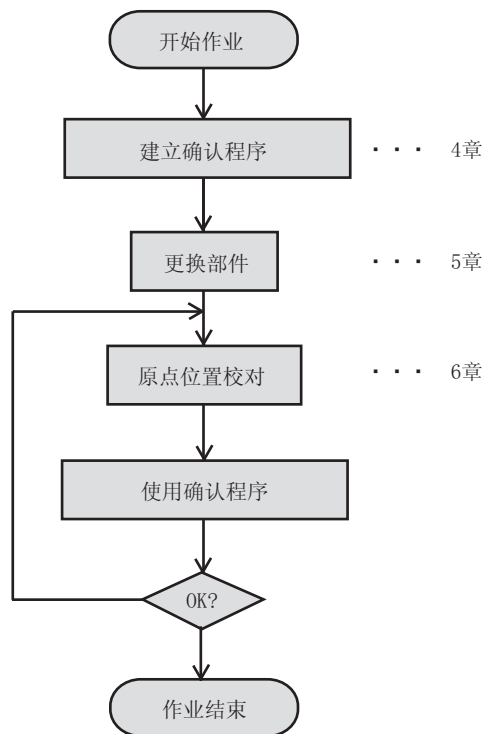
由于误操作所引起的机器人动作，可能引发伤亡事故。发生异常时，请直接按急停按钮。
急停按钮在示教编程器的右上角。

 **注意**

- 在进行机器人示教作业前，要检查下列事项，如有异常请立即采取修理或者采取必要措施。
 - 机器人有无异常动作
 - 外部电线的绝缘情况及覆盖表面有无破损。
 - 示教编程器使用后，请必须要放在指定的位置。

如不慎将示教编程器放在机器人、夹具或地板上，当机器人工作时，会将示教编程器碰到机器人或者工具上，有人身伤害或者设备损坏的危险。

部件更换时，请按以下步骤进行。



原点位置校准是指将机器人位置与绝对编码器位置进行对照的操作。

原点位置校准是在出厂时进行的，如发生原点位置偏移需再次进行原点位置校准。

在更换部件前需要制作确认有无位置偏移的程序。

再次进行原点位置校准时，可利用此程序对原点位置数据进行修正。

特别在下列情况时，必须利用程序再次进行原点位置校准。

请务必按照【4.1 “确认程序的建立 4-3”】进行操作。

- 改变机器人和控制柜（DX100）的组合时。
- 更换电机、绝对编码器时。
- 内存被删除时（换 NCP01 基板、电池耗尽时）
- 机器人碰撞工件，原点偏移时。

4.1 确认程序的建立

为了防止位置偏移，需要建立一个示教好的程序。（确认点用的程序）

确认点用程序需示教一点为确认点的位置，并在该位置的接近点再示教一点。

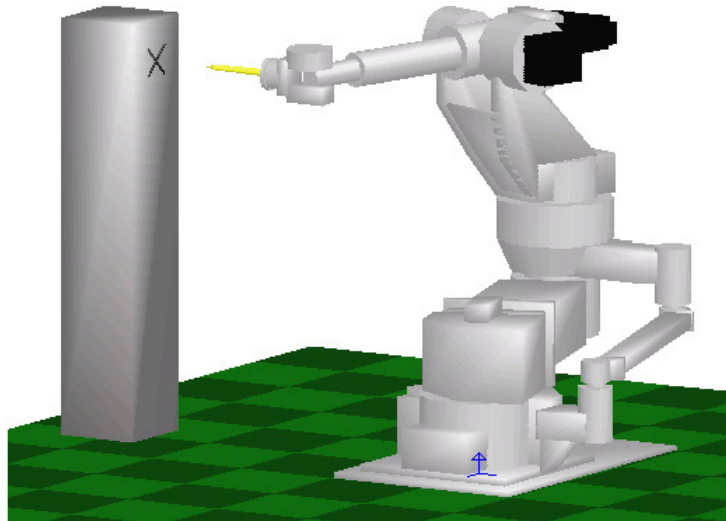
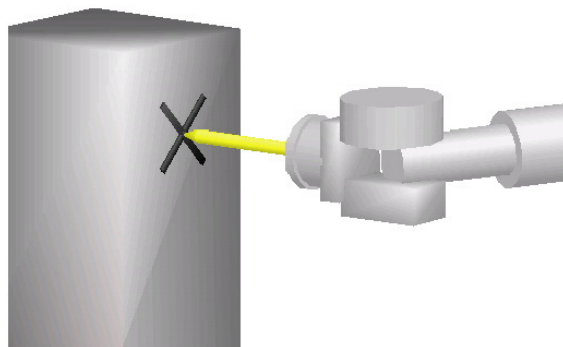


图 4-1: <放大图 >



5 更换部件

5.1 DX100 部件的更换



危险

- 务必在关掉电源后再打开控制柜门。

有触电的危险。

断电 5 分钟后再更换伺服单元（含整流器）、CPS 单元。
在此期间请不要接触端子部位。

有触电危险。



注意

- 维修中，在总电源（闸刀开关、开关等）控制柜及关联控制柜处贴上“禁止通电”、“禁止合上电源”等警告牌，以防止无关人员合上开关。（

有可能触电。

- 再生电阻器是高温部件，不要触摸。

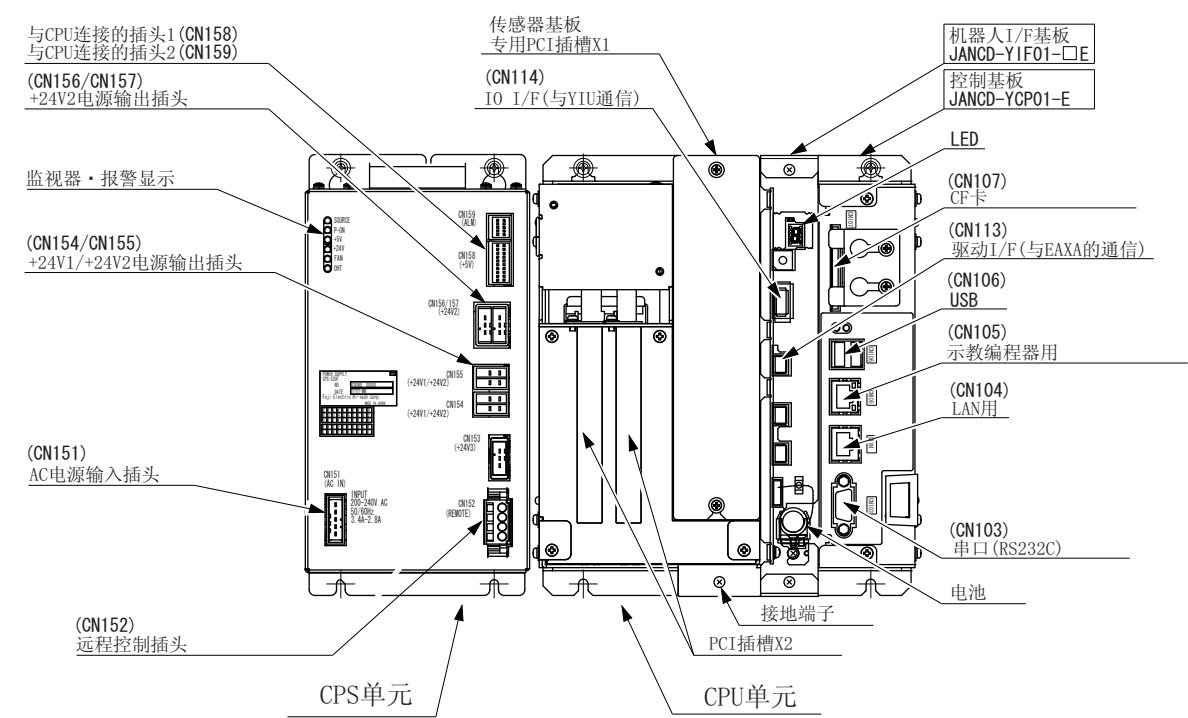
有烫伤的危险。

- 维修结束后，请不要将工具忘在 DX100 内，确认控制柜的门是否关好。
- 有触电受伤的危险。

5.1.1 CPU 单元的部件更换

CPU 单元（JZNC-YRK01-1E）是由基板支架、控制基板（JANCD-YCP01-E）、机器人 I/F 单元（JANCD-YIF01-□E）构成。另外 CPS 单元（JZNC-YPS01-E）和别的单元不同，安装在 CPU 单元的左侧。

图 5-1: CPU 支架 及 CPS 单元构成 (JZNC-YRK01, JZNC-YPS01-E)



CPU 单元及 CPS 单元

5.1.1.1 电池的更换

电池报警后，尽快更换电池。

关闭主电源后，请不要将其放置 2 个小时以上。

（示教编程器的画面上有更换电池的信息显示）

■ 更换步骤

1. 取下安装在机器人 I/F 基板（JANCD-YIF01- □ E）上电池用的插头（CN110/BAT）及电池下面的螺栓，然后拔掉电池。
2. 把新的电池安装在机器人 I/F 基板上，然后按上插座（CN110/BAT）

重要

虽然高级电容器可以支持用户使用的程序中的重要文件数据 CMOS 存储器的保存，但是如果发生报警，还请迅速更换新的电池。

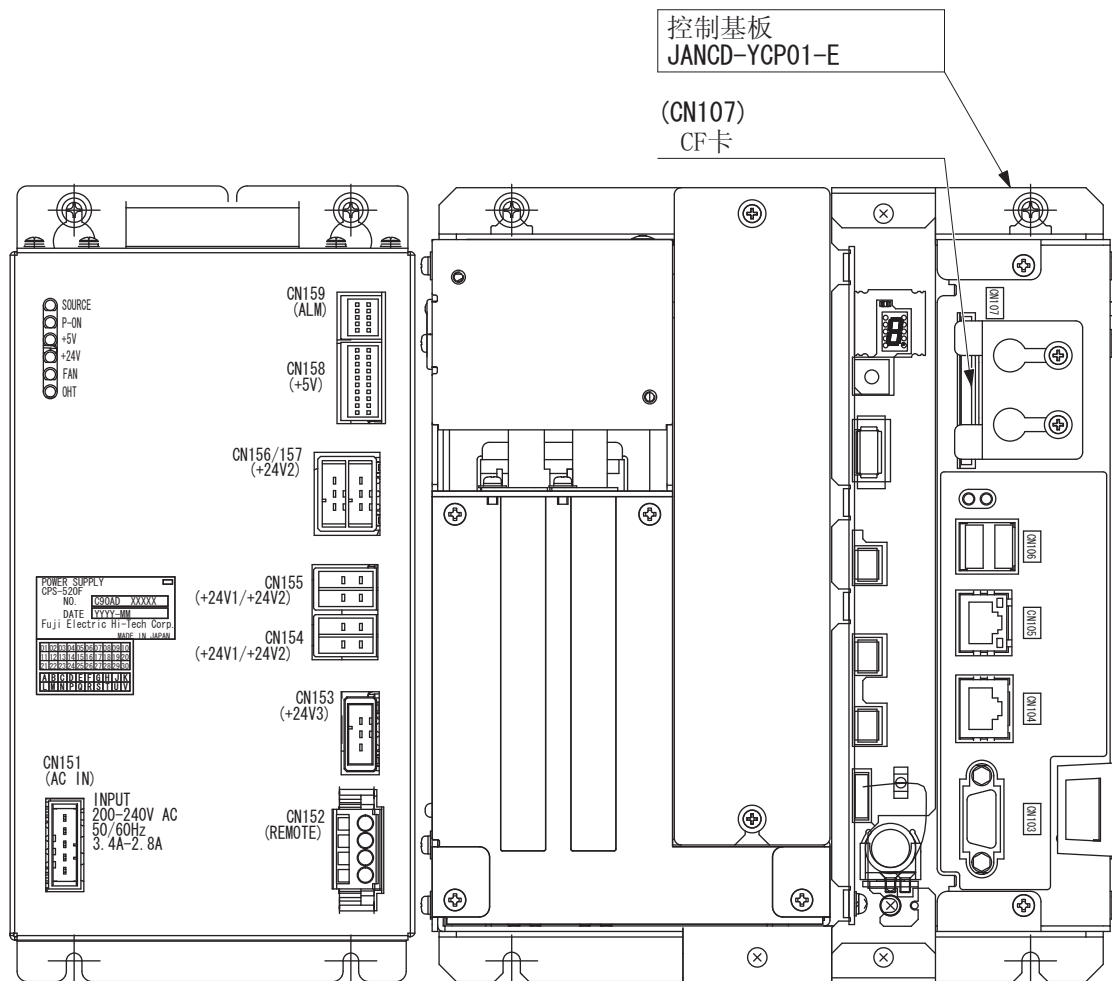
报警发生后在没有电池的状态下，放置 2 个小时以上，有文件数据丢失的危险。

5.1.1.2 控制基板（JANCD-YCP01-E）的更换

更换基板时，务必切断电源。

■ 更换步骤

1. 将与基板连接的电缆全部取下。
2. 取下机架上安装基板用的螺栓。（各 1 个共 2 处）
3. 将基板从机架中抽出。
4. 从抽出的基板中取出 CF 卡，安装在新基板上。
5. 把新基板安装在原来的支架上。
6. 把上下的螺栓拧紧固定。
7. 安装上拆掉的全部电缆。



5.1.1.3 控制电源（JZNC-YPS01-E）的更换

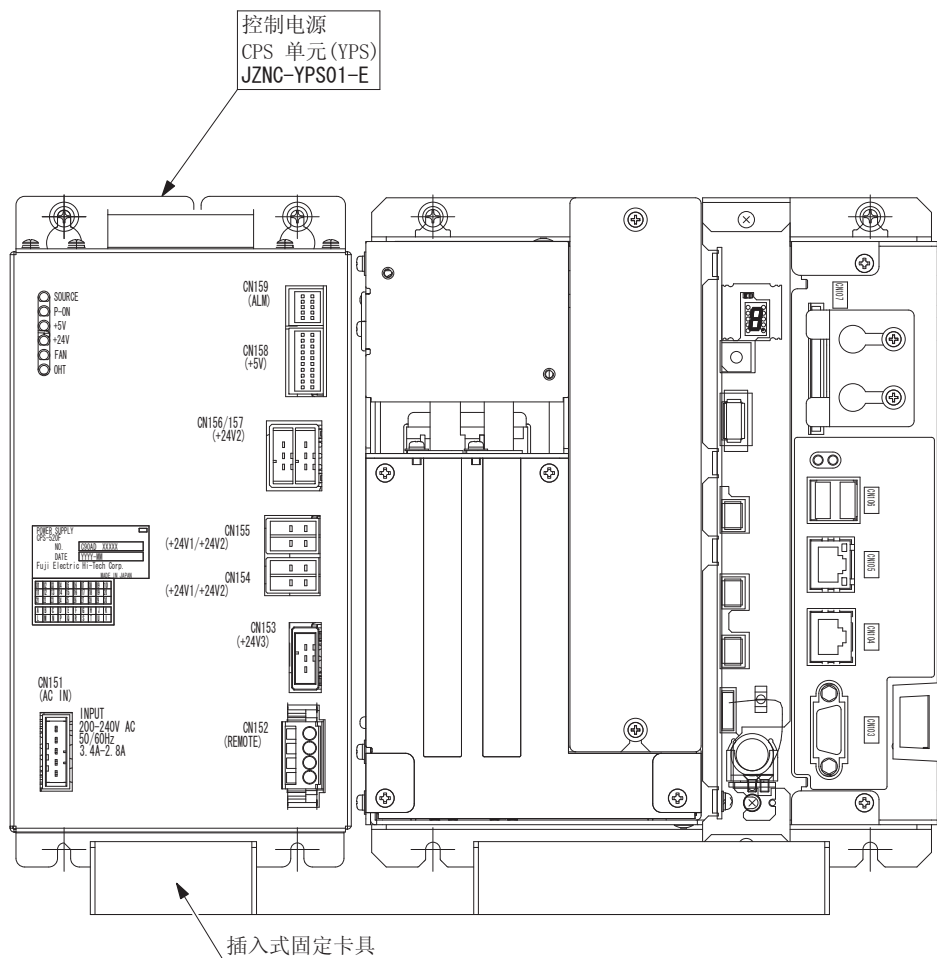


注意

- 在关闭电源 5 分钟后进行 CPS 单元更换。在此期间请不要接触端子部分。还要确认显示画面的显示灯全部熄灭。
可能有触电、受伤的危险。

■ 更换步骤

1. 拆掉连接 CPS 单元所有的电缆。
2. 松开机架上安装的上下螺栓。（每边 2 个）
3. 抓住 CPS 单元本体，从控制柜里抽出控制电源。
4. 将新控制电源沿着机架的沟槽放进。
5. 把上面的螺栓拧紧固定好
6. 安装上拆掉的全部电缆。



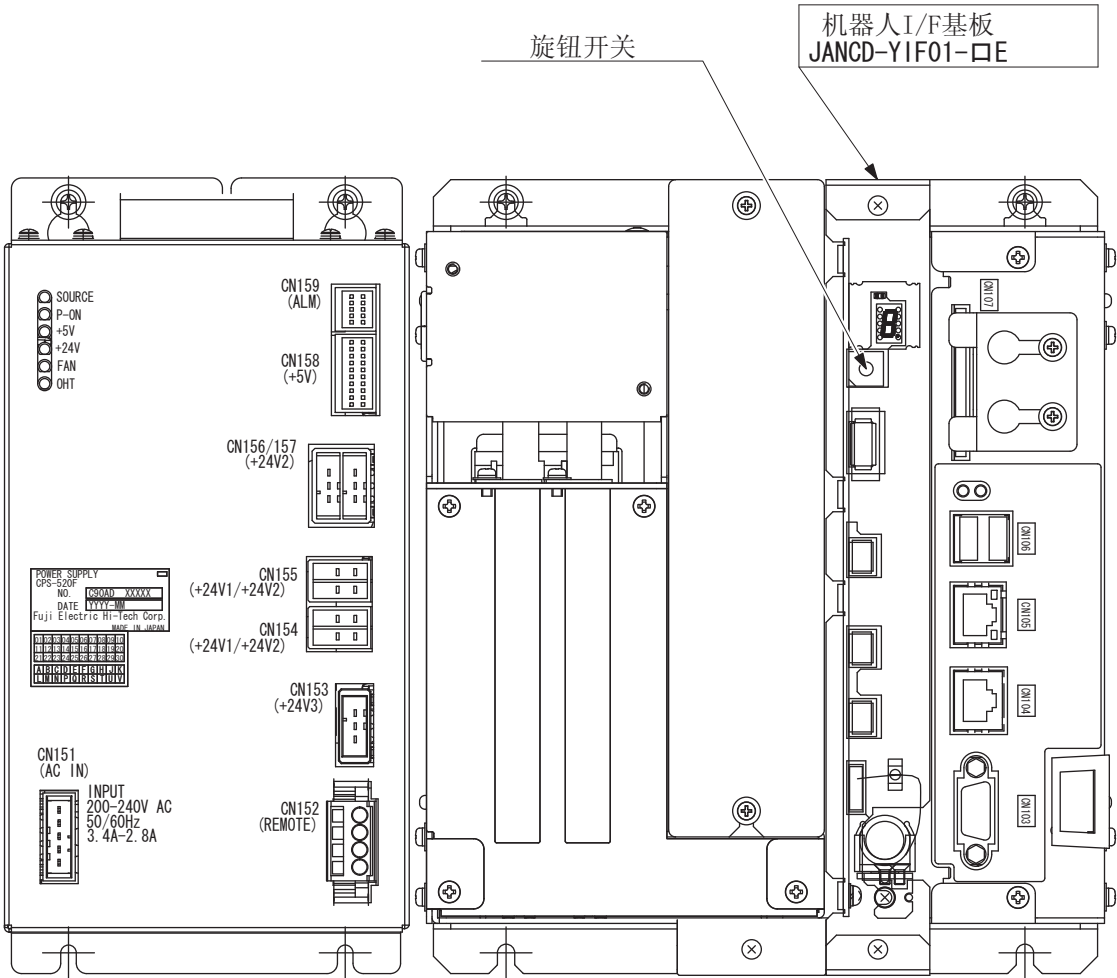
5.1.1.4 机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-□E) 的更换

重要

- 基板更换时务必切断电源。
- 机器人上的 I/F 基板上存有程序和参数等重要信息。所以在更换之前务必进行数据备份。
- 基板更换后在厂商模式下，有操作需要的版本。
- 关于厂商模式的操作，请联系本公司的服务部门。
- DX100 通电 1 小时后，从 CPU 支架上拆掉机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-□E)。基板从支架上拆掉后，机器人 I/F 基板的 CMOS 信息，可通过 YIF 基板内的电容器电源暂时保存。这个电容器在 DX100 通电后约 1 个小时充电完成，在满电的情况下，从 CPU 单元拆掉后约 16 个小时后放电。
- 电容器放电后，系统设定和用户设定等的 CMOS 信息就完全丢失了。

■ 更换顺序

1. 备份数据。
把备份数据用的 CF 卡插入示教编程器里，在维护模式下启动，选择【外部存储】→【保存】→【CMOS 全部】
以防万一，建议分开备份。
2. 备份后，切断电源。
3. 拆掉连接在基板上的全部电缆。
4. 把基板固定在支架上，拆掉 2 个地方的螺栓。
5. 从支架上拔掉基板。
6. 把新基板沿着支架槽插入。
7. 拧紧固定基板上的螺栓。
8. 安装上拆卸下来的全部电缆。
9. 把旋转开关设为与原基板相同的值。
10. 启动维护模式，读取备份数据。
把安全模式切换为管理模式，选择【外部存储】→【安装】→【CMOS 全部】。



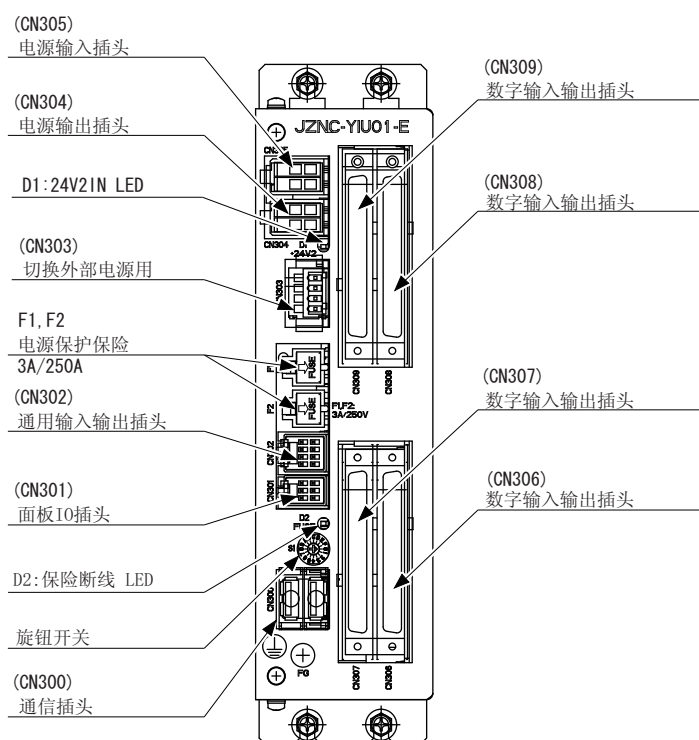
5.1.1.5 I/O 单元 (JZNC-YIU0 □ -E) 的更换

重要

更换单元时，务必切断电源。

■ 更换步骤

1. 拆掉连接在 I/O 单元上的全部电缆。
(把固定在单元前面的地线也拆掉。)
2. 松开固定 I/O 单元的 4 个地方的螺栓。
3. 拉起 I/O 单元的罩子，从控制柜里取出。
4. 把新的 I/O 单元安装在控制柜上。
5. 拧紧固定 I/O 单元上下 4 个地方的螺栓。
(连接地线)
6. 安装上拆卸下来的全部电缆。
7. 把旋转开关设定为与原基板相同的值。

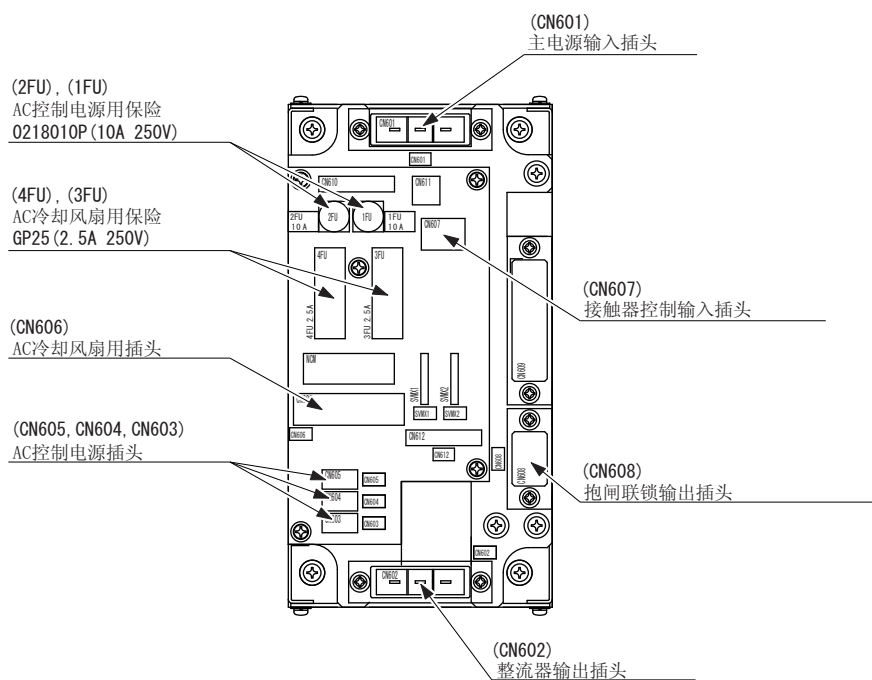


I/O 单元 JZNC-YIU01-E

5.1.1.6 电源接通单元（JZRCR-YPU01-□）的更换

■ 更换步骤

1. 拆掉连接电源接通单元的电缆。
※以下的电缆是电源接通单元的内部电缆，不需要拆掉。
CN610, CN611, CN612
固定在单元前面的地线也要拆掉。
2. 松开固定电源接通单元的上下螺栓（共4处）
3. 拉起电源接通单元的上下罩子，从控制柜里取出。
※抓取单元的时候，不要只抓基板。
由于基板破损，有可能发生划伤。
4. 把新的电源接通单元挂在控制柜的螺栓上（4个地方）
※拿取单元时不要只拿基板。
由于基板破损，有可能出现划伤。
5. 拧紧固定上下螺栓（4个地方）
6. 安装上拆掉下来的全部电缆。
（连接好地线）

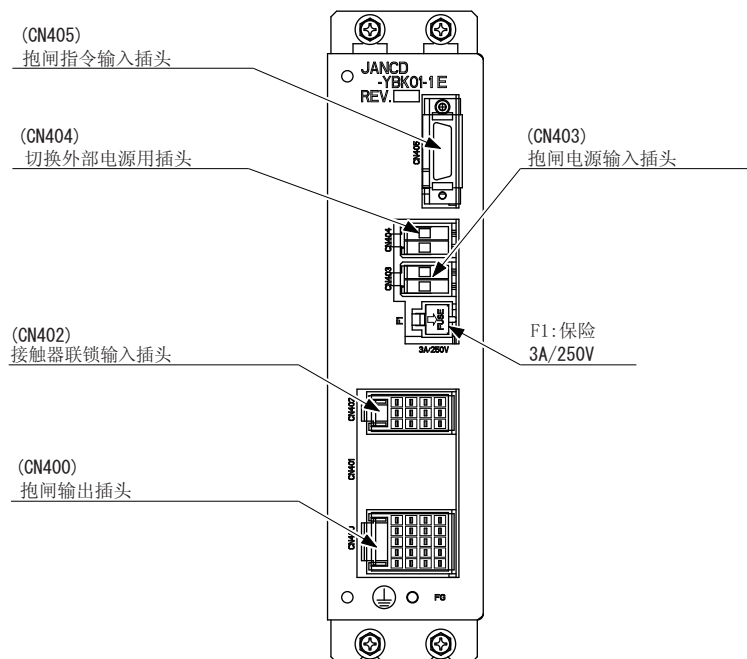


电源接通单元的构成（JZRCR-YPU01-1）

5.1.1.7 抱闸基板 (JANCD-YBK01- □ E) 的更换

■ 更换顺序

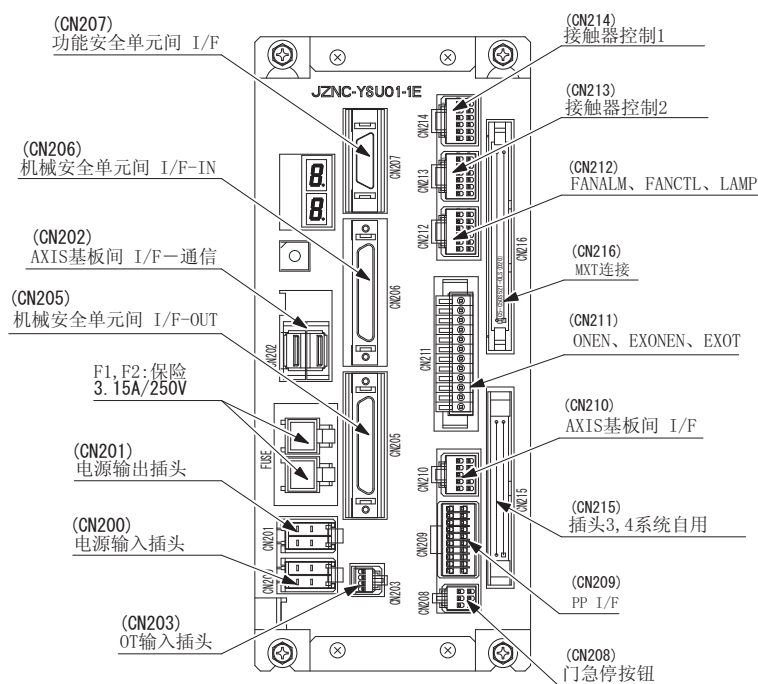
1. 拆掉连接在抱闸基板上的电缆插座。
※ CN404 是跳线用的插座，在这里不需要拆掉。
(固定在基板前面的地线也要拆掉。)
2. 拧紧固定抱闸基板的上下螺栓 (4 个地方)
3. 拉起抱闸基板的上下罩子，从控制柜里拆掉。
4. 把新的抱闸基板挂在控制柜的螺栓上 (4 个地方)
5. 拧紧固定上下螺栓 (4 个地方)。
6. 从拆掉的抱闸基板上把 CN404 的跳线插座拆掉，安装在新的抱闸基板 CN404 上。
7. 拆下来的全部电缆按照 CN400、CN402、CN403、CN405 的顺序安装。(连接好地线)



抱闸基板 (JANCD-YBK01- □ E)

■ 更换步骤

1. 拆掉连接在机械安全单元上的电缆。
※ CN202 终端插头 (CBL-YRC020) 不要拆掉。
(单元前面用螺栓固定的地线也要拆掉。)
2. 把固定机械安全单元的上下螺栓松开。(4 个地方)
3. 拉开机械安全单元的上下罩子, 从控制柜里拆掉。
4. 把新的机械安全开关挂在控制柜内的螺栓上。(4 个地方)
5. 拧紧固定上下螺栓 (4 个地方)。
6. 从拆下来的安全单元上把拆掉 CN202 终端插座 (CBL-YRC020), 安装在新的机械安全单元的 CN202 右侧上。
7. 安装上拆掉下来的全部电缆
※安装在 CN216 上的扁平电缆要在 CN214、CN213、CN212、CN211 之前安装。(连接好地线)



机械安全单元 (JZNC-YSU01-1E)

 **危险**

- 伺服单元更换是在断电 5 分钟后进行。再次期间不要接触端子部。有可能发生触电。

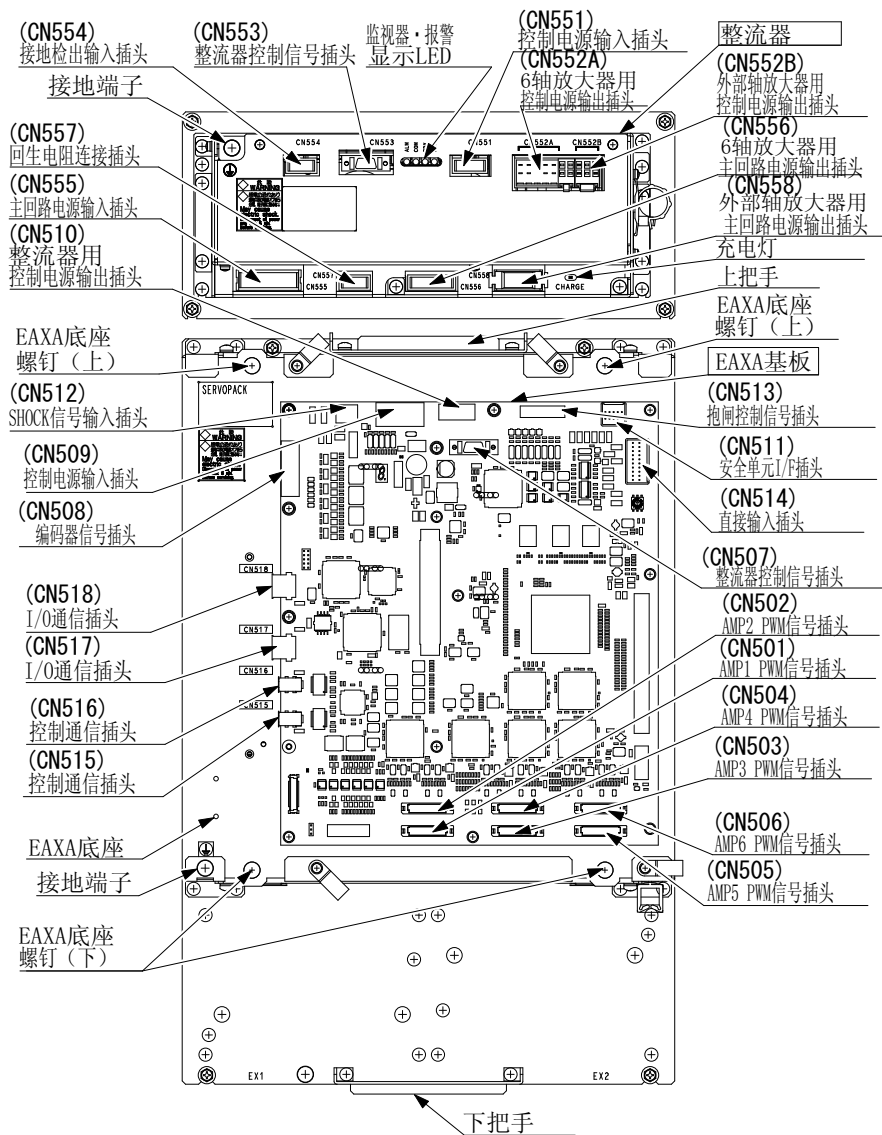
伺服单元根据容量可分为一体型和分体型两种。

形状	机种
一体型	MH5L, MH6, MA1400, VA1400, MA1900, HP20D, HP20D-6
分体型	MH50, MS80, VS50, ES165D, ES200D

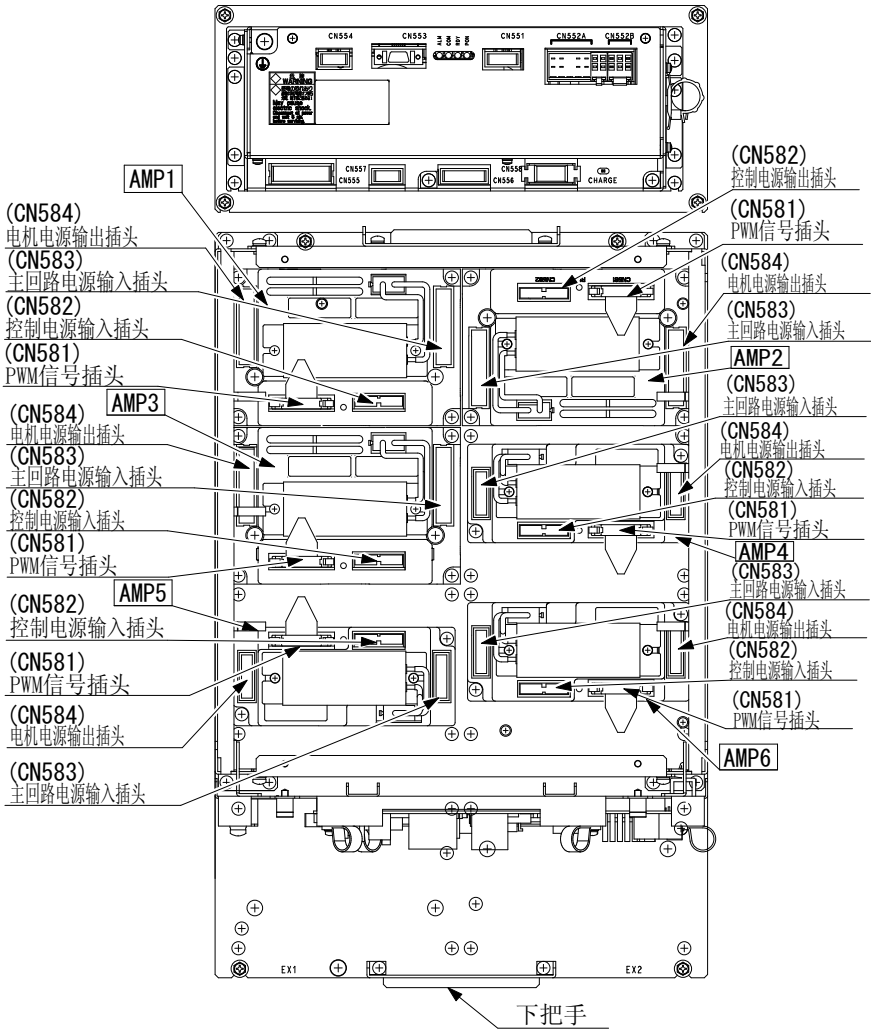
■ 更换顺序

1. DX100 抱闸关闭、断电 5 分钟后开始作业。再次期间绝对不要接触端子部。
2. 请确认充电指示灯（红色 LED）熄灭。
3. 从外部链接到伺服单元上的全部电缆按照以下顺序拆掉。
 - ①整流器控制信号插座（CN553）
 - ② DC 控制电源插头（CN551）
 - ③控制电源输入插座（CN551）
 - ④抱闸控制信号插座（CN513）
 - ⑤控制电源输入插座（CN509）
 - ⑥ SHOCK 信号输入插座（CN512）
 - ⑦地线端子（EAXA 底座）
 - ⑧控制通信插座（CN515）
 - ⑨ I/O 通信插座（CN517）
 - ⑩编码器信号插座（CN508）
4. 拆下来的电缆连接到伺服单元右侧。
5. 拆下固定 EAXA 底座的螺栓（下）2 个。
6. 拆掉固定 EAXA 底座的螺栓（上）2 个。
7. 打开 EAXA 底座。
8. 拆掉连接放大器的全部电缆。
9. 拆掉放大器的固定螺栓。
 - ※ 03—21 放大器时，拆掉右上、左下共计 2 个地方的螺栓。
 - ※ 35-71 放大器时，拆掉右上、左下共计 2 个地方的螺栓和 IPM 固定螺栓（2 个地方）。
10. 把隔热板安装在新的伺服单元上。（请参考隔热板安装要领）
11. 安装新的放大器。
12. 把电缆连接到新的放大器上。
13. 拧紧 EAXA 底座固定螺栓（上）2 个。

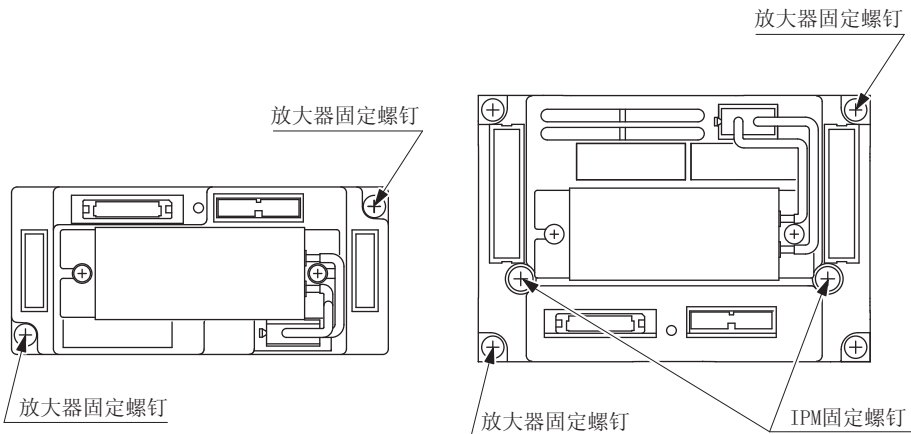
14. 拧紧 EAXA 底座固定螺栓（下）2 个。
15. 连接上从伺服单元里拆卸下来的全部电缆。
连接顺序按照 3 的相反顺序安装就可以。



伺服单元



EAXA 底座打开的状态



0 3 ~ 2 1 放大器

3 5、7 1 放大器

放大器 / IPM 固定螺栓

「粘贴导热贴纸要领」

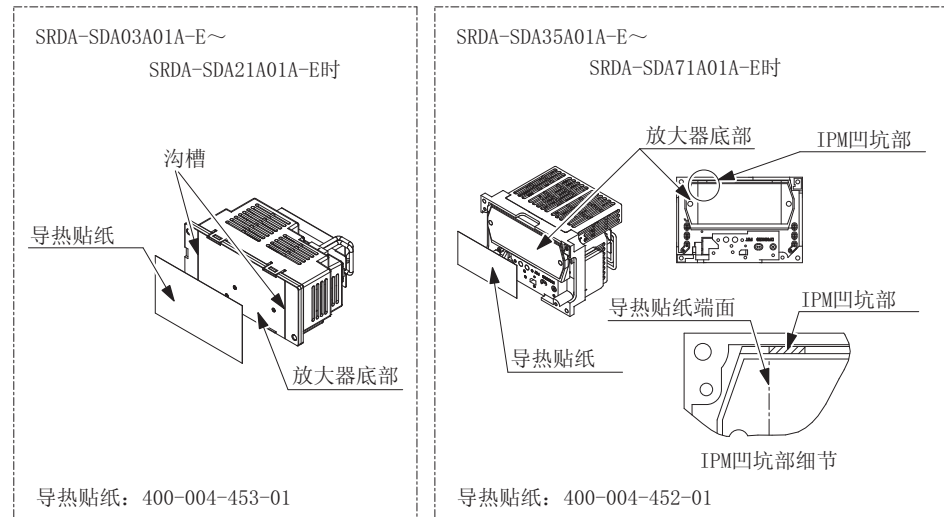
去掉导热贴纸后面的保护纸，沿着放大器底部的沟槽粘贴导热贴纸。

●外部轴放大器：SRDA-SDA03A01A-E～SRDA-SDA21A01A-E时

沿着放大器底部的沟槽粘贴导热贴纸。

●外部轴放大器：SRDA-SDA35A01A-E～SRDA-SDA71A01A-E时

放大器底部的IPM边缘、凹坑端面与导热贴纸端面对齐粘贴。



粘贴导热贴纸要领

5.1.3 整流器的更换

形状	机种
一体型	MH5L, MH6, MA1400, VA1400, MA1900, HP20D, HP20D-6
分体型	MH50, MS80, VS50, ES165D, ES200D

- 更换步骤（一体型）
- 整流器的更换顺序

1. 关掉 DX100 的抱闸，断电后 5 分钟以后再开始作业。再次期间，不要触摸端子部。

2. 确认整流器的充电指示灯（红色的 LED）熄灭。

3. 按以下顺序取掉整流器上的全部电缆。

①地线检出输入插座（CN554）

②整流器控制信号插座（CN553）

③ DX 控制电源插座（CN551）

④ 6 轴放大器控制电源输出插座（CN552A）

⑤控制电源输入插座（CN511）

⑥抱闸控制信号插座（CN513）

⑦控制电源输入插座（CN509）

⑧ SHOCK 信号输入插座（CN512）

⑨地线端子（EAXA 底座）

⑩控制通信插座（CN515）

⑪ I / O 通信插座（CN517）

⑫整流器信号插座（CN508）

4. 拆掉下来的电缆连接到伺服单元右侧。

5. 拆掉固定 EAXA 底座的螺栓（下）2 个。

6. 拆掉固定 EAXA 底座的螺栓（上）2 个。

7. 打开 EAXA 底座。

8. 拆掉连接在整流器上的剩余电缆。

①主回路电源输入插座。（CN555）

②再生电阻连接插座。（CN557）

③ 6 轴放大器主回路电源输出插座（CN556）

9. 拆掉连接在整流器上的地线配线。

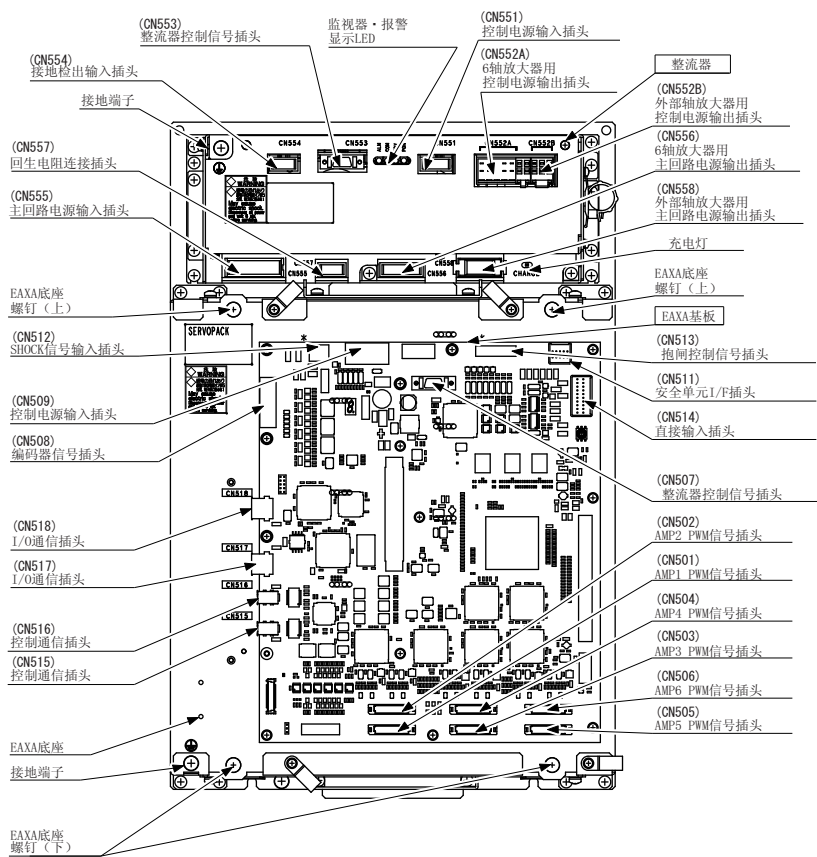
10. 拆掉安装整流器用的 4 个地方的螺栓。

11. 握住整流器上部的把手，下侧并用手支撑，向上提将其取出。

12. 安装作业

安装作业与拆卸作业相反，安装整流器，安装电缆。

（请连接好地线。）
- 5-16

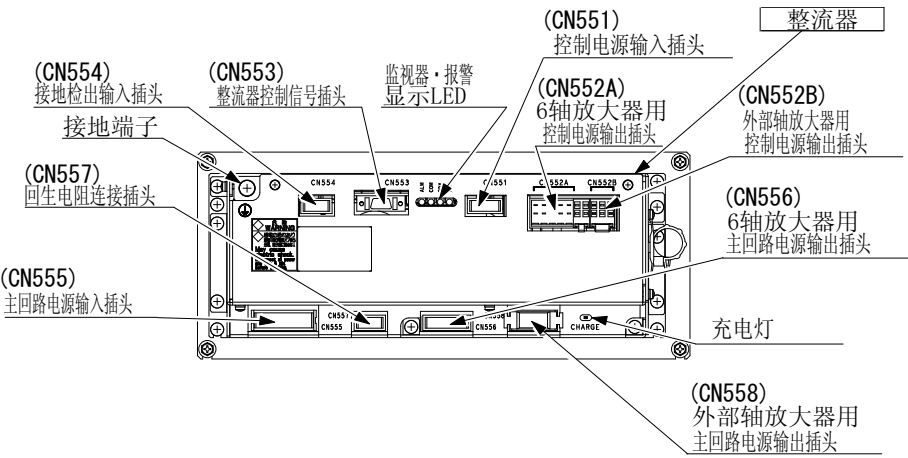


一体型整流器

■ 更换顺序（分体型时）

• 整流器的更换顺序

1. 关闭主电源 5 分钟后开始操作，期间绝对不能接触端子。
2. 确认整流器的充电指示灯（红色 LED）熄灭。
3. 取下连接在整流器上的全部电缆。
- ①地线检出插座（CN 5 5 4）
- ②整流器控制信号插座（CN 5 5 3）
- ③DC 控制电源插座（CN 5 5 1）
- ④主回路电源输入插座（CN 5 5 5）
- ⑤再生电阻连接插座（CN 5 5 7）
- ⑥ 6 轴放大器主回路电源输出插座 6（CN 5 5 6）
4. 取掉连接整流器的地线。
5. 松开安装整流器的 4 个地方的螺栓。
6. 握住整流器上部的把手，下侧并用手支撑，向上提将其取出。
7. 安装作业
安装作业与拆卸作业相反，安装上新的整流器和拆卸下来的全部电缆。
(连接好地线。)



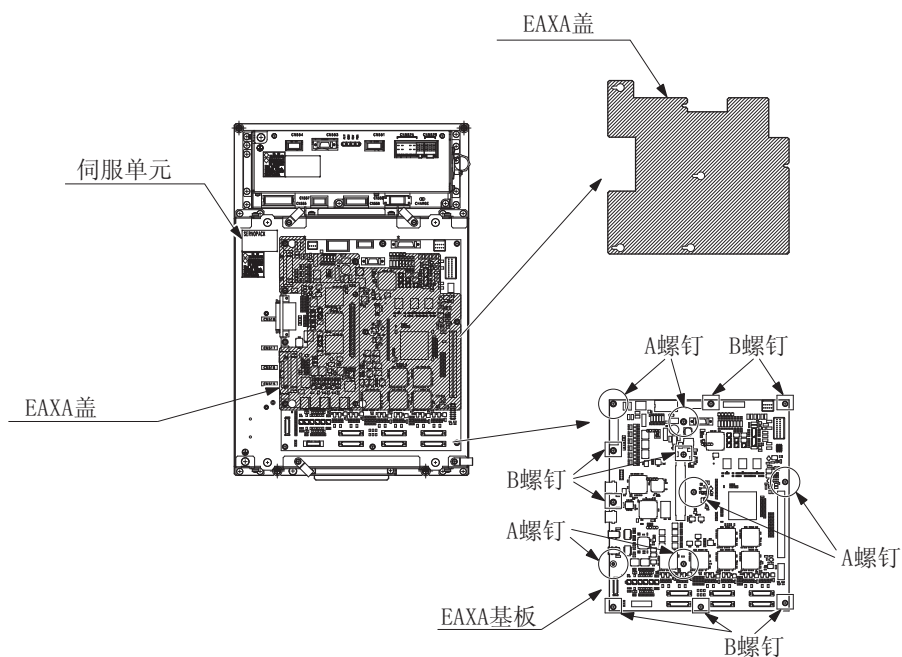
分体型整流器

5.1.4 基本轴控制基板（SRDA-EAXA01A）的更换

更换基板时，请务必切断电源。

■ 更换顺序

1. 拆掉连接在基板上的全部电缆。
2. 拆掉 A 螺栓（6 个地方）。
3. 拆掉 EAXA 罩子。
4. 拆掉固定 A 螺栓的 6 角立柱（6 个地方）。
5. 拆掉 B 螺栓（8 个地方）。
6. 从伺服单元里拆掉控制基板。
7. 按照上述相反顺序，安装上新基板。
8. 把旋转开关设为与原来基板相同的数值。
9. 安装 EAXA 罩子。
10. 安装上拆卸下来的全部电缆。



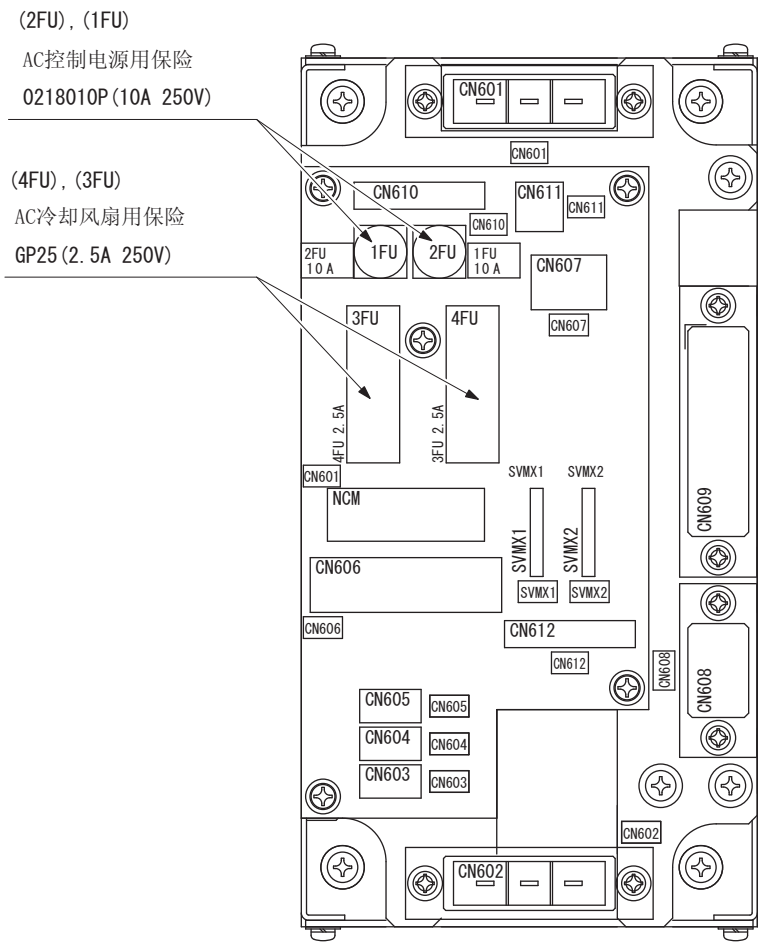
基本轴控制基板更换要领图

5.1.5 更换保险

5.1.5.1 电源接通单元

在电源接通单元（JZRCR-YP01 □）上安装有保险，如下图所示。

部件编号	保险名	式样
1FU, 2FU	AC 控制电源保险	0218010P 250V, 10A 延时熔丝（LITTEL）
3FU, 4FU	AC 冷却风扇用保险	GP25, 2. 5A, 250V（大東通信）



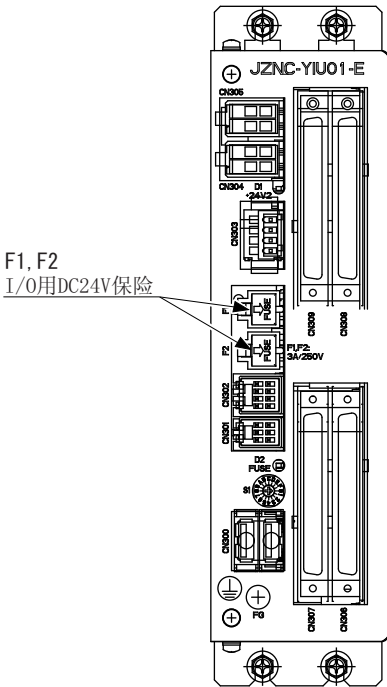
电源接通单元的更换保险

保险断掉后，请更换同样型号的东西（附属品或者备件）

5.1.5.2 I/O 单元

在 I/O 单元里，安装着保险（JZNC-YIU01-E）（如下图）。

部件编号	保险名	式样
F1, F2	I/O 用 DC24V 保险	02173, 15P, 250V, 3.15A, 速断保险 (LITTEL)



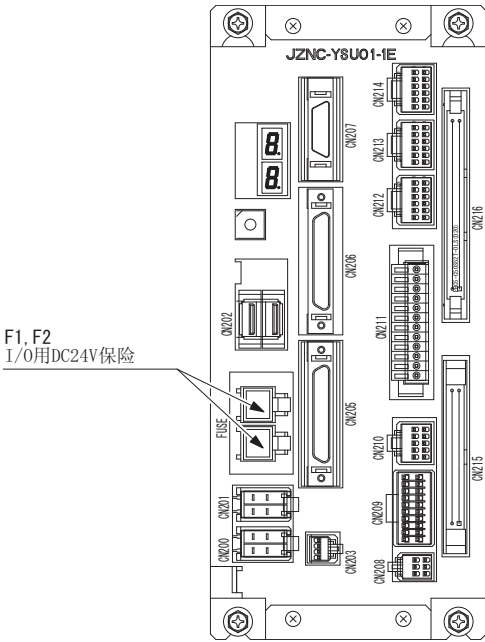
I/O 单元（JZNC-YIU01-E）更换保险

保险断掉后，请更换同样型号的东西（附属品或者备件）。

5.1.5.3 机械安全单元

在机械安全单元里安装着保险（JZNC-YSU01-1E）如下图所示。

部件编号	保险名	式样
F1, F2	I/O 用 DC24V 保险	02173, 15P, 250V, 3.15A, 速断保险 (LITTEL)



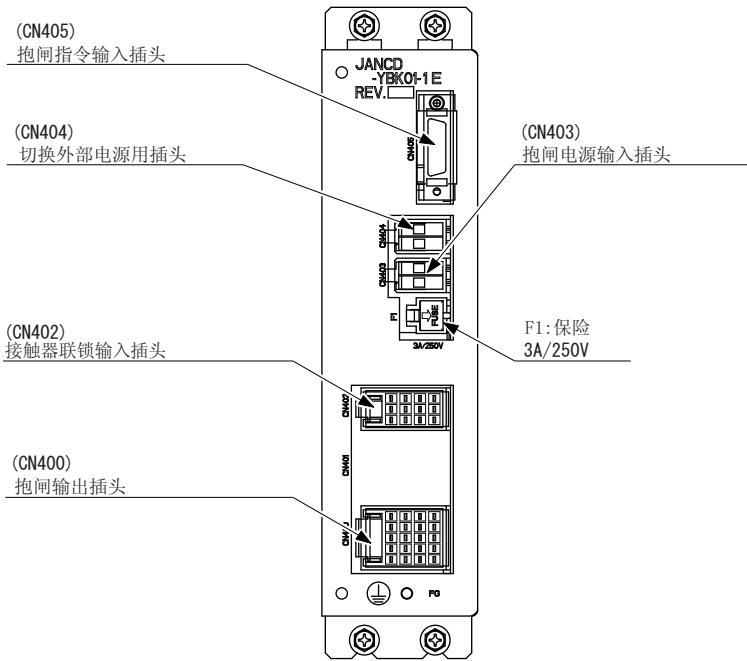
机械安全单元（TZNC-YSU01-1E）更换保险

保险断掉后，请更换同样型号的东西（附属品或者备件）

5.1.5.4 抱闸基板

抱闸基板（JANCD-YBK01-1E）有以下保险。

部件编号	保险名	式样
F1	外部轴用抱闸电源保险	02173, 15P, 250V, 3.15A, (LITTEL) 速断保险



抱闸基板（JANCD-YBK01-1E）更换的保险

保险断掉后，请更换同样型号的东西（附属品或者备件）

5.1.6 柜内基板

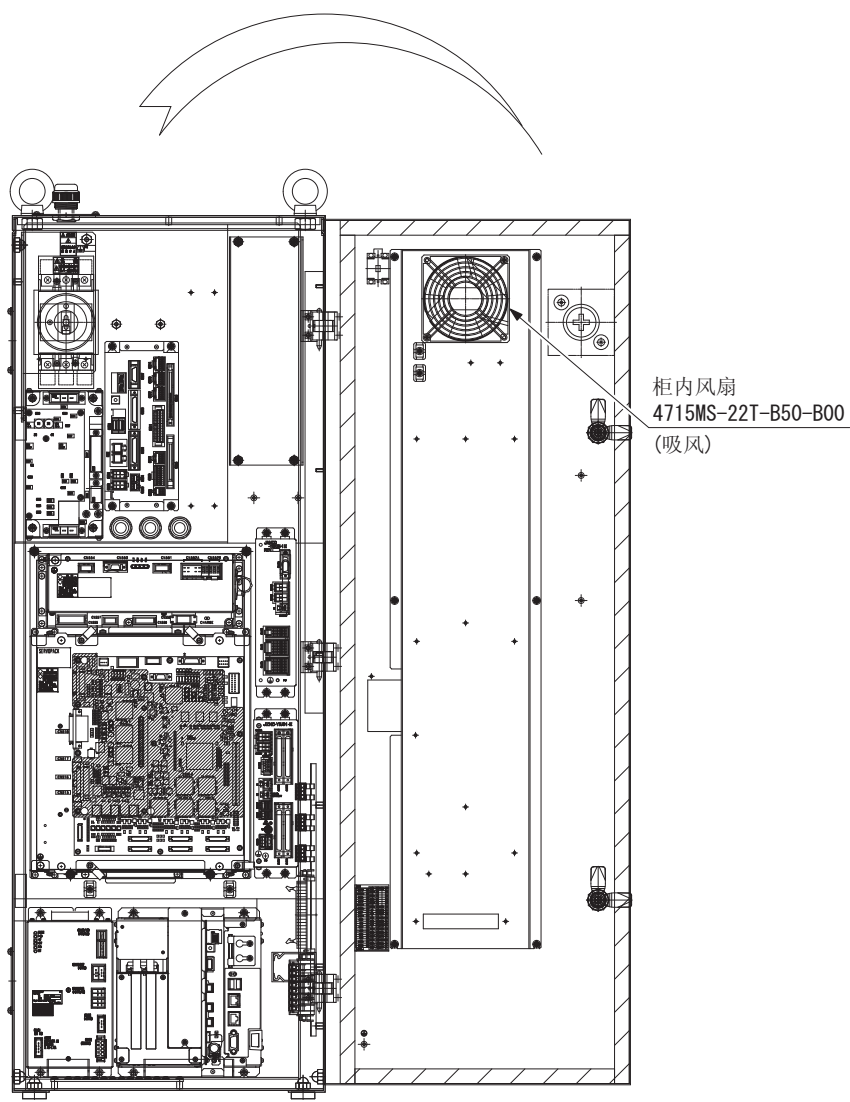
5.1.6.1 柜内风扇的更换



更换风扇时，请务必切断电源。

■ 更换顺序

1. 打开控制柜门。
2. 拆掉连接在风扇上的插头线。
(拆掉挂在风扇上的地线)
3. 拆掉固定风扇的 2 个地方的螺栓。
4. 从控制柜里拆掉风扇。
5. 把新的风扇安装在控制柜上。
6. 拧紧固定风扇上的 2 个地方的螺栓。
7. 安装上拆下来的全部配线。
8. 关闭控制柜门。



柜内部正面图

柜门内侧图

柜内风扇更换

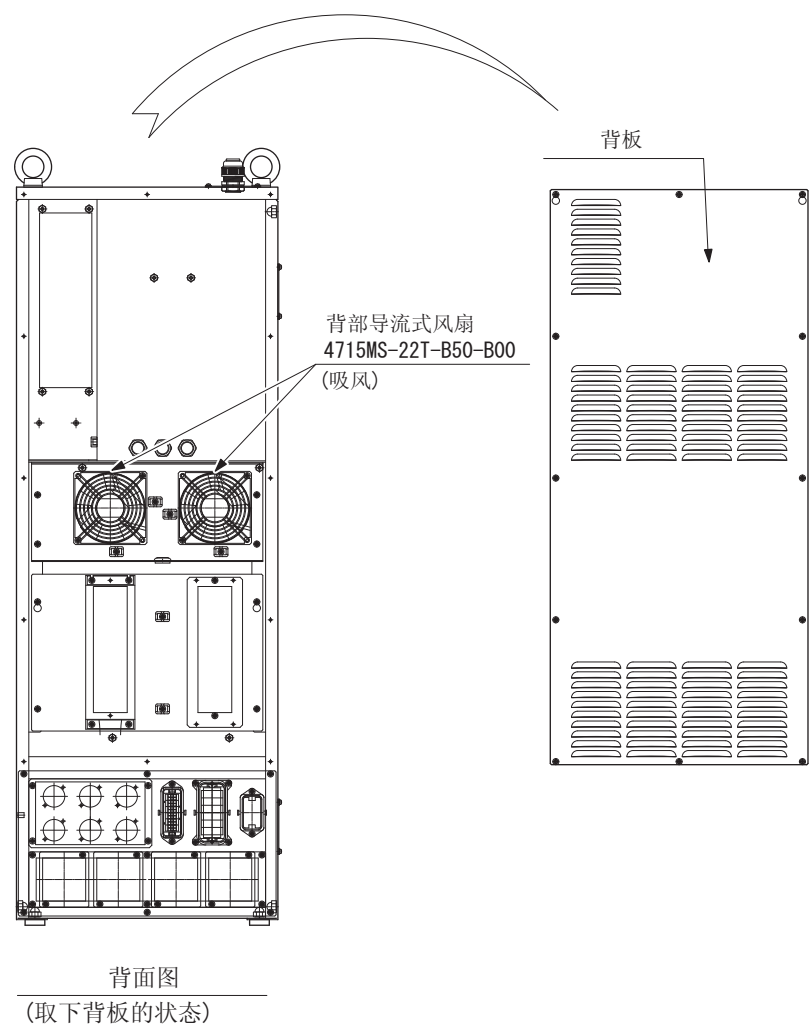
5.1.6.2 背面风扇的更换

重要

更换风扇时，必须切断电源。

■ 更换顺序

1. 拆掉盖板。
2. 拆掉连接风扇的插头线。
(拆掉固定在风扇上的地线)
3. 拆掉固定风扇用的 2 处螺栓。
4. 从控制柜里拆掉风扇。
5. 把新风扇安装在控制柜上。
6. 拧紧固定风扇上的 2 处螺栓。
7. 安装上拆下来的全部电缆。
8. 安装上盖板。



更换背面的风扇

5.2 DX100 使用部件一览

表 5-1: 使用部品一览表

No.	名 称	形 式	备注
1	伺服单元	1)	
2	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	
	控制基板	JANCD-YCP01-E	
3	机器人 I/F 基板	JANCD-YIF01-1E	
4	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	
5	电源接通单元	JZRCR-YP01-1	
6	机械安全单元	JZNC-YSU01-1E	
7	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	
8	抱闸基板	JANCD-YBK01-1E	
9	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	
10	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	
11	电源接通单元保险	0218010P, 10A, 250V	延时熔丝
		GP25, 2.5A, 250V	报警保险
	I/O 单元保险	02173.15P, 3.15A, 250V	速断保险
	机械安全单元保险	02173.15P, 3.15A, 250V	速断保险
	抱闸基板保险	02173.15P, 3.15A, 250V	速断保险
12	电池	ER6VC3N 3.6V	

1. 伺服单元的形式根据种类不同而不同，请参考以下的【伺服单元一览表】。

表 5-2: 伺服单元形式一览

构成			MA1400, MH6	VA1400	MA1900, HP20D, HP20D-6
			形 式	形 式	形 式
伺服单元			SRDA-MH6	JZRCR-MH6-14/00	SRDA-MH20
PWM 放大器	S	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	
	L	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA21 A01A-E	
	U	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	
	R	SRDA-SDA06 A01A-E	SRDA-SDA06 A01A-E	SRDA-SDA06 A01A-E	
	B	SRDA-SDA06 A01A-E	SRDA-SDA06 A01A-E	SRDA-SDA06 A01A-E	
	T	SRDA-SDA06 A01A-E	SRDA-SDA06 A01A-E	SRDA-SDA06 A01A-E	
	E		SRDA-SDA14 A01A-E		
整流器			SRDA-COA12A01A-E	SRDA-COA12A01A-E	SRDA-COA12A01A-E

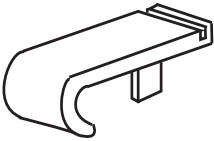
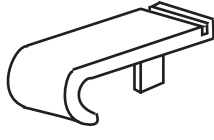
机械构成		MH50	MS80	VS50	ES165D, ES200D
		形式	形式	形式	形式
伺服单元		SRDA-MH50	SDA-MS80	JZRCR-MS80-71/00	SRDA-MS165
PWM 放大器	S	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E
	L	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E
	U	SRDA-SDA35 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E	SRDA-SDA71 A01A-E
	R	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA35 A01A-E
	B	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA21 A01A-E
	T	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA14 A01A-E	SRDA-SDA21 A01A-E
	E			SRDA-SDA71 A01A-E	
整流器		SRDA-COA12A01AU-E	SRDA-COA12A01AU-E	SRDA-COA12A01AU-E	SRDA-COA30A01A-E

5.3 DX100 附属品一览

DX100 的附属品如下。

1-3 是更换保险用，4、5、6 是连接 I/O 用。

表 5-3: 附属部件一览

No	部件说明	概略说明	数量	形式	适用
1	10A 玻璃管熔丝		2	0218010 P 10A、250V (LITTEL)	JZRCR-YP01- □ (1FU、2FU)
2	3.15A 玻璃管熔丝		3	02173.15P 3.15A、250V (LITTEL)	JZNC-YSU01-1E (F1, F2) JANCD-YBK01- □ E (F1) JZNC-YIU0 □ -E (F1, F2)
3	2.5A 报警器熔丝		2	GP25 2.5A 2.5A 250V (大东通信)	JZRCR-YP01- □ (3FU、4FU)
4	WAGO 插座用 配线工具		2	231-131 (WAGO)	JZNC-YPS01-E-CN152
5	WAGO 插座用 配线工具		1	734-230 (WAGO)	JZNC-YIU0 □ -E-CN303 JZNC-YSU01-1E-CN211
6	WAGO 端子台用 配线工具		1	210-119SB (WAGO)	MXT

5.4 关于 DX100 的推荐备件

DX100 所构成的部件中，作为备件需要准备以下部件。附上基本推荐备件表格，请根据需求购买适宜的备件。

购买 B 等级和 C 等级的部件时，请确认 DX100 的制造编号（或订货号）并联系本公司。

另外 使用本公司推荐的以外产品时，弊司不能保证性能，有可能发生设备故障，请注意。

- 等级 A：消耗品或者更换频率比较高的
- 等级 B：基板及小单元
- 等级 C：单元

**重要**

B、C 等级部件的更换，请务必委托本公司或者专业公司来更换。

表 5-4: MH6, MA1400 用 DX100 推荐备件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备 部件数量	1 台所用数量	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU01-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源熔丝	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇熔丝	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 熔丝 外部轴抱闸电源	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA12A01A-E	安川电机	1	1	伺服单元: SRDA-MH6
B	9	伺服放大器 1, 2, 3	SRDA-SDA14A01A-E	安川电机	3	3	
B	10	伺服放大器 4, 5, 6	SRDA-SDA06A01A-E	安川电机	3	3	
B	11	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
C	12	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	13	机器人 I/F 基板	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	14	单元接通单元	JZRCR-YPU01-1	安川电机	1	1	
B	15	电源接通单元	JARCR-YPC01-1	安川电机	1	1	
C	16	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	17	抱闸单元	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	18	机械安全单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	19	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	20	示教编程器	JZRCR-YPP01-1	安川电机	1	1	带有电缆 8m

1. CPU 单元形式: 在 JZNC-YRK01-1E 里, 不含机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-1E), 需要另外订货。

表 5-5: VA1400 用 DX100 推荐部件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备 部件数量	1 台所用数量	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	

表 5-5: VA1400 用 DX100 推荐部件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备 部件数 量	1 台所 用数量	备注
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU01-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源熔丝	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇用的抱 闸熔丝	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 熔丝 外部轴用抱闸电源 熔丝	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA12A01A-E	安川电机	1	1	伺服单元: JZRCR- MH6- 14/00
B	9	伺服放大器 1, 2, 3, 7	SRDA-SDA14A01A-E	安川电机	3	4	
B	10	伺服放大器 4, 5, 6	SRDA-SDA06A01A-E	安川电机	3	3	
B	11	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
B	12	外部轴控制基板	SRDA-EAXB01A	安川电机	1	1	
C	13	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	14	机器人 I/F 基板	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	15	电源接通单元	JZRRCR-YP01-1	安川电机	1	1	
B	16	电源接通单元	JARCR-YP01-1	安川电机	1	1	
C	17	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	18	抱闸基板	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	19	机械安全单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	20	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	21	示教编程器	JZRRCR-YP01-1	安川电机	1	1	带有电缆 8m

1. CPU 单元形式: 在 JZNC-YRK01-1E 里不含机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-1E), 需要另外订货。

表 5-6: MA1900, HP20D, HP20D-6 用 DX100 推荐部件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备个数	一台所用数量	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU0-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源熔丝	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇用的抱 闸熔丝	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 熔丝 外部轴抱闸电源保 险	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA12A01A-E	安川电机	1	1	伺服单元: SRDA-MH20
B	9	伺服放大器 1, 3	SRDA-SDA14A01A-E	安川电机	2	2	
	10	伺服放大器 2	SRDA-SDA21A01A-E	安川电机	1	1	
B	11	伺服放大器 4, 5, 6	SRDA-SDA06A01A-E	安川电机	3	3	
B	12	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
C	13	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	14	基板机器人 I/F 基 板	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	15	电源接通单元	JZRCR-YP01-1	安川电机	1	1	
B	16	电源接通基板	JARCR-YPC01-1	安川电机	1	1	
C	17	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	18	抱闸基板	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	19	机械安全单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	20	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	21	示教编程器	JZRCR-YPP01-1	安川电机	1	1	带有电缆 8m

1. CPU 单元形式: 在 JZNC-YRK01-1E 里, 不含机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-1E), 请另外订货。

表 5-7: MH50 用 DX100 推荐备件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备个数	一台所用个数	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU01-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源保险	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇抱闸保险	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 保险 外部轴抱闸电源保险	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA12A01AU-E	安川电机	1	1	
B	9	伺服放大器 1, 2	SRDA-SDA71A01A-E	安川电机	2	2	伺服单元: SRDA-MH50
	10	伺服放大器 3	SRDA-SDA35A01A-E	安川电机	1	1	
B	11	伺服放大器 4, 5, 6	SRDA-SDA14A01A-E	安川电机	3	3	
B	12	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
C	13	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	14	机器人 I/F 基板	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	15	电源接通单元	JZRRC-YP01-1	安川电机	1	1	
B	16	电源接通基板	JARCR-YP01-1	安川电机	1	1	
C	17	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	18	抱闸基板	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	19	机械安全单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	20	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	21	示教编程器	JZRRC-YP01-1	安川电机	1	1	带有电缆 8m

1. CPU 单元形式: 在 JZNC-YRK01-1E 里, 不含机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-1E), 请另外订货。

表 5-8: MS80 用 DX100 推荐备件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备个数	一台所用个数	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU01-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源保险	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇抱闸保险	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 保险 外部轴抱闸电源保险	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA12A01AU-E	安川电机	1	1	
B	9	伺服放大器 1, 2, 3	SRDA-SDA71A01A-E	安川电机	3	3	伺服单元: SRDA-MS80
B	10	伺服放大器 4, 5, 6	SRDA-SDA14A01A-E	安川电机	3	3	
B	11	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
C	12	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	13	机器人 I/F 基板	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	14	电源接通单元	JZRCR-YPU01-1	安川电机	1	1	
B	15	电源接通基板	JARCR-YPC01-1	安川电机	1	1	
C	16	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	17	抱闸基板	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	18	机械安全单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	19	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	20	示教编程器	JZRCR-YPP01-1	安川电机	1	1	带电缆 8m

1. CPU 单元形式: 在 JZNC-YRK01-1E 里, 不含机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-1E), 请另外订货。

表 5-9: VS50 用 DX100 推荐备件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备个数	一台所用个数	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU01-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源保险	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇抱闸保险	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 保险 外部轴抱闸电源保险	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA12A01AU-E	安川电机	1	1	
B	9	伺服放大器 1, 2, 3, 7	SRDA-SDA71A01A-E	安川电机	3	4	伺服单元: JZRRCR-MS80- 71/00
B	10	伺服放大器 4, 5, 6	SRDA-SDA14A01A-E	安川电机	3	3	
B	11	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
B	12	CPU 单元	SRDA-EAXB01A	安川电机	1	1	
C	13	机器人 I/F 基板	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	14	电源接通单元	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	15	电源接通基板	JZRRCR-YP01-1	安川电机	1	1	
B	16	CPS 单元	JARCR-YP01-1	安川电机	1	1	
C	17	抱闸基板	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	18	机械安全单元	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	19	I/O 单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	20	示教编程器	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	21	基本轴控制基板	JZRRCR-YP01-1	安川电机	1	1	带电缆 8m

1. CPU 单元形式: 在 JZNC-YRK01-1E 里, 不含机器人 I/F 基板 (JANCD-YIF01-1E), 请另外订货。

表 5-10: ES165, ES200D 用 DX100 推荐备件一览表

等级	编号	名称	形式	厂商	预备个数	一台所用个数	备注
A	1	电池	ER6VC3N 3.6V	东芝电池	1	1	
A	2	CPS 单元 冷却风扇	JZNC-YZU01-E	安川电机	2	2	
A	3	柜内风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	1	1	
A	4	背面风扇	4715MS-22T-B50-B00	ミネベア	2	2	
A	5	AC 控制电源保险	0218010P	LITTEL	2	2	
A	6	AC 冷却风扇抱闸保险	GP25 2.5A 250V	大东通信	2	2	
A	7	I/O 用 DC24V 保险 外部轴抱闸电源保险	02173.15P 3.15A 250V	LITTEL	3	5	
C	8	整流器	SRDA-COA30A01A-E	安川电机	1	1	
B	9	伺服放大器 1, 2, 3	SRDA-SDA71A01A-E	安川电机	3	3	伺服单元: SRDA-MS165
B	10	伺服放大器 4	SRDA-SDA35A01A-E	安川电机	1	1	
B	11	伺服放大器 5, 6	SRDA-SDA21A01A-E	安川电机	2	2	
B	12	基本轴控制基板	SRDA-EAXA01A	安川电机	1	1	
C	13	CPU 单元	JZNC-YRK01-1E	安川电机	1	1	1)
B	14	机器人 I/F 基板	JANCD-YIF01-1E	安川电机	1	1	
C	15	电源接通单元	JZRRCR-YP01-1	安川电机	1	1	
B	16	电源接通基板	JARCR-YPC01-1	安川电机	1	1	
C	17	CPS 单元	JZNC-YPS01-E	安川电机	1	1	
B	18	抱闸基板	JANCD-YBK01-1E	安川电机	1	1	
C	19	机械安全单元	JANC-YSU01-1E	安川电机	1	1	
C	20	I/O 单元	JZNC-YIU01-E	安川电机	1	1	
C	21	示教编程器	JZRRCR-YPP01-1	安川电机	1	1	带电缆 8m

1. CPU 单元形式： 在 JZNC-YRK01-1E 里，不含机器人 I/F 基板（JANCD-YIF01-1E），请另外订货。

6 部件更换后的作业内容



危险

- 在进行机器人操作前，检查当 DX100 前门急停键和示教编程器上的急停按钮在被按下去时，伺服灯是否为关闭的状态。

紧急时如不能停止机器人有可能发生人员伤亡事故或设备损坏。

- 在可动范围示教时，请遵守以下事项。
 - 保持从机器人的正面观看机器人。
 - 按照预定步骤进行操作。
 - 考虑机器人突然向自己所处方位运动时的应对方案。
 - 确保躲避场所，以防万一。

由于误操作造成的机器人动作，可能引起人身伤害。

- 进行以下操作时，请确认机器人的可动范围内没人，并且操作者处于安全位置操作。
 - 打开 DX100 的电源。
 - 用示教编程器运行机器人时。

不慎进入机器人可动范围内，与机器人接触时有可能发生人员伤亡。
急停是在示教编程器的右上角。



注意

- 在机器人进行示教操作时，请先进行以下步骤的检验。如发现任何故障，请您及时修理，并确保其他步骤运行正常。
 - 机器人动作异常有无
 - 检查外部电缆的绝缘体、覆盖物是否被损坏。
 - 示教编程器使用后，必须要放回原位。

如把示教编程器随意放在机器人活动范围内或地板上、夹具上，都有可能被损伤。

6.1 原点位置校准

6.1.1 原点位置校准

重要

没有进行原点位置校准，不能进行示教操作。
使用多台机器人系统，每台机器人都必须进行原点位置校准。
进行原点位置校准时，请把安全模式切换为管理模式。

所谓的原点位置校准是指机器人位置和绝对编码器位置进行对照的操作。
原点位置校准是在出厂前进行的，在下列情况下必须进行原点位置校准。

- 改变机器人和控制柜（DX100）的组合时。
- 更换了电机、绝对值编码器时
- 存储内存被删除的时候（YIF01 基板的更换、电池耗尽时）
- 机器人撞到工件原点偏移时

用轴操作键使机器人运动到原点位置姿态进行原点位置校对。有以下两种方法。

- 全轴同时登录
- 各轴单独登录

已知原点位置姿态绝对原点数据的情况，可直接输入绝对原点数据。

参考

原点位置是指各轴在 0 脉冲的位置叫做原点位置，这时的姿势称为原点位置姿势。
关于各种的原点位置姿势，请参考【6. 1. 3 机器人的原点位置姿势 6-10】

6.1.2 操作方法

6.1.2.1 进行全轴登录

1. 选择主菜单的【机器人】
2. 选择【原点位置】
 - 显示原点位置校准画面。



3. 选择菜单的【显示】
选择翻页
或者按翻页键
- 显示下拉菜单。



4. 选择要控制的轴组。
5. 选择菜单的【编辑】
- 显示下拉菜单。



- 6. 选择【选择全部轴】
 - 显示确认下拉菜单。



- 7. 选择【是】
 - 显示的全轴当前值作为原点输入。
 - 选择【不】，则操作停止。

6.1.2.2 进行单独登录

- 1. 选择主菜单的【机器人】
- 2. 选择【原点位置】
- 3. 选择希望的控制轴组
 - 在前一项的【进行全轴的一次性登录】的3、4操作里，选择希望控制轴组。
- 4. 选择想登录的轴



- 显示确认对话框。



5. 选择【是】
- 显示轴的当前值作为原点登录。

- 选择【否】，操作就停止。

6.1.2.3 变更绝对原点数据

对于绝对原点校准完毕的轴，只改变绝对原点数据时，进行以下操作。

1. 选择主菜单的【机器人】
2. 选择【原点位置】
3. 选择希望的控制轴组。

- 在前项的【全部轴一次性登录里】的 3、4 操作下，选择希望的控制组。
4. 选择想要登录的绝对值。

- 进入到数字输入状态。



5. 输入绝对值数据。

- 修改绝对值数据。
6. 按【回车】

6.1.2.4 删除绝对值数据

- 1. 选择主菜单的【机器人】
- 2. 选择【原点位置】
 - 在前项的【全轴登录】的 2、3、4 操作里，使之显示原点位置校准，选择希望控制组。
- 3. 选择菜单的【数据】
 - 显示下拉菜单。



- 4. 选择【清除全部数据】
 - 显示确定对话框。



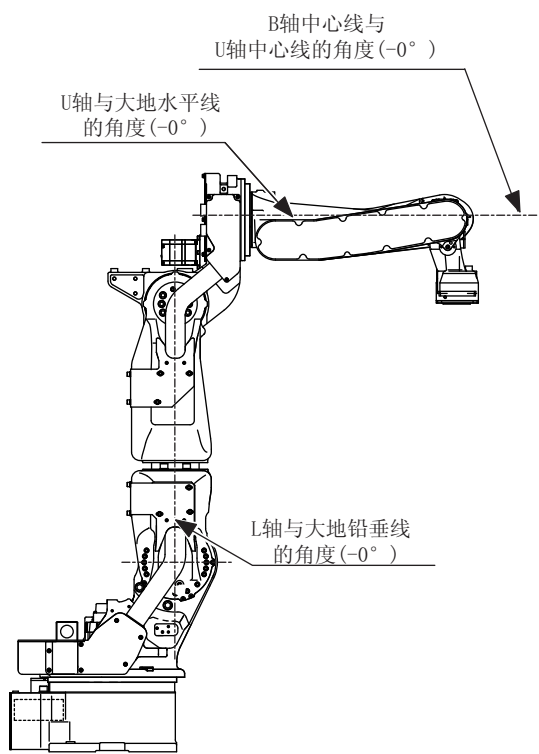
- 5. 选择【是】
 - 删除全部的绝对值数据。

- 选择【是】，操作停止。



6.1.3 机器人原点位置姿势

原点位置姿势在 VA1400 的情况下如下：

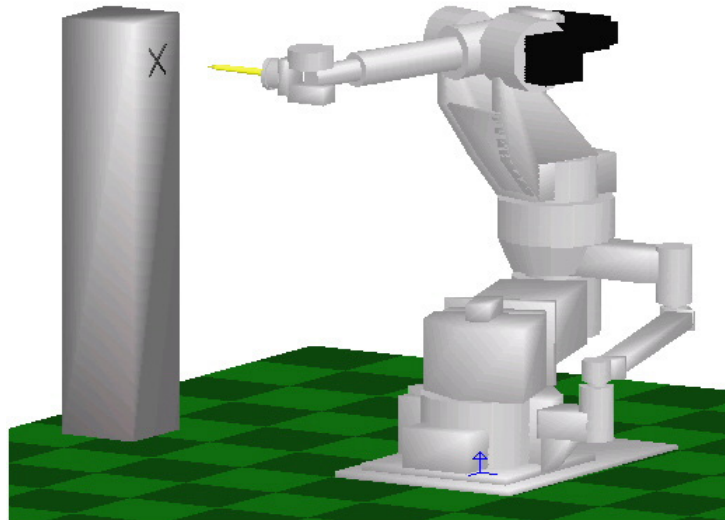


其他机型的原点位置姿态会有所不同，请参照与机型相对应的‘机器人使用说明书’

6.2 用程序确认位置偏差的有无

按照以下顺序，确认有无发生位置偏差。

1. 为了确认有无位置偏差，先示教确认点然后读出示教点用低速运行机器人。



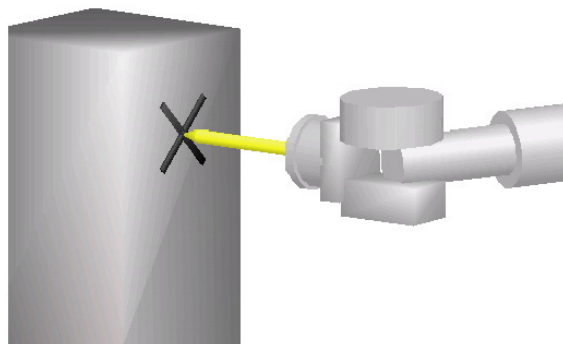
2. 确认工具前端的位置

- 如下图，如果工具前端对准，就不会发生位置偏差。接下来请执行【6.4 “第二原点位置的设定页 6-14”】

- 针对目标确认点来说，有时工具前端走过或者没走到，就发生位置偏差。

联轴器操作下，更换电机或者编码器等，更换的轴记忆内存被删除时和机器人撞到工件时，运行全部轴把机器人移动到目标位置。

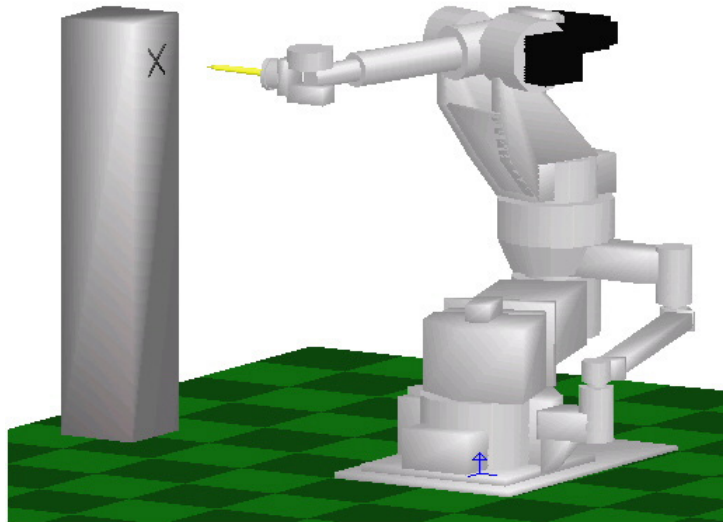
运行机器人后，请执行【6.3.3 原点位置数据的修正页 6-13】



6.3 确认程序的确认

6.3.1 确认程序的动作

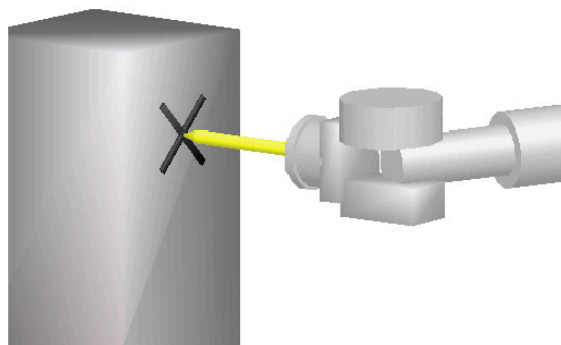
为了防止位置偏差，先做示教程序，然后读出示教的程序，用低速移动机器人。



6.3.2 确认程序的确认

确认有无位置偏差，针对目标确认点在工具前端走过或者没有走到位置时发生位置偏差。

联操作下，只更换电机或者编码器等，或是内存被删除、机器人碰撞工件时，运行全部轴把机器人移动到目标位置。



6.3.3 原点位置数据修改

发生位置偏差时，按照以下顺序修改原点位置数据。

1. 调查以下的脉冲值

- 在没有发生位置偏差时，这里的数值是相同的。
- 如果没有差值，请执行【6.4 第2页原点位置的设定页 6-14】，如果有差值的话，请执行以下操作。

①事前示教的确认点的指令值脉冲

指令值脉冲显示方法

- I) 选择主菜单的【机器人】
- II) 选择【指令值】

②用确认程序确认时，把机器人移动到确认点时的现在位置脉冲。

当前值脉冲显示方法

- I) 选择主菜单的【机器人】
- II) 选择【当前值】

2. 求脉冲的差值。

- 差值脉冲 = 指令值脉冲 - 当前值脉冲

3. 在【原点位置校准】画面，把差值加入到更换过电机和编码器等轴的绝对值上。

4. 在 6.1.2 操作方法的【6.1.2.3 “变更绝对原点数据页的 6-7”】的顺序修改原点位置数据。

5. 确认指令值和当前值相同。

- 原点位置数据的更改结束。
- 继续执行【6.4 第二原点位置设定页 6-14】

6.4 第二原点位置的设定

 **危险**

- 进行第二原点位置（确认点）的位置确认时，请特别注意周围的安全。

报警发生有可能也是 PG 系异常。机器人有可能会向意想不到的方向运动，发生人员伤害或设备损伤。

- 机器人动作前，分别按下 DX100 门前及示教编程器上的急停按钮，确认伺服灯为熄灭的状态。

紧急时，机器人如不能停止，有可能发生人员伤害或设备损坏。

- 在可动范围内示教时，请遵守以下事情。
 - 保持从正面观察机器人。
 - 按规定步骤进行操作。
 - 确保在紧急的情况下退避的安全的场所。

如果机器人操作不当，有可能造成人员伤害。

- 进行以下动作时，确认机器人的可动范围内无人，并且从安全领域内操作。
 - 打开 DX100 的时候。
 - 用程序转动机器人时。

不慎进入机器人的可动范围内，与机器人接触有可能造成人员伤害，并且异常时，请直接按急停。

急停按钮在 DX100 前面门上及示教编程器的右侧。

 **注意**

- 示教机器人前执行下列检查步骤，如发现问题则应立即处理。
 - 机器人的动作有无异常
 - 外部电缆的绝缘及保护罩有无损坏。
- 示教编程器使用后，请务必放回原位。

如示教编程器遗留在机器人上，系统夹具或地面上，则机器人或装载其上的工具会碰撞到他，因此可能引起人身伤害或设备损坏。

6.4.1 操作的目

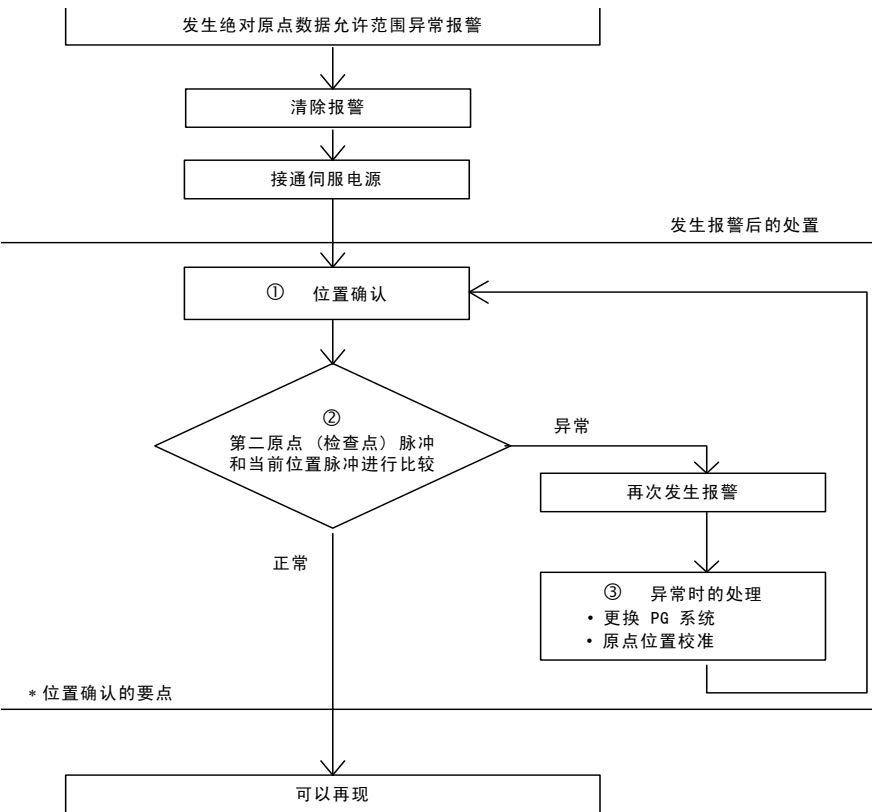
当接通电源时，如绝对编码器的位置数据与上一次断电时的位置数据不同时，会出现报警信息。

发生此报警有以下 2 种情况。

- PG 系统发生异常
- PG 系统正常，断电后机器人本体发生了位移。

如 PG 系统发生异常，按启动按钮，开始再现时，机器人有向不可预测方向运动的危险性。

为了确保安全，出现绝对原点数据允许范围报警异常后，如不进行位置确认的操作，就不能进行再现及试运行。



图中①～③的说明

①绝对原点数据准许范围异常发生报警时，利用操作轴，可以移动到第二原点位置，进行位置确认操作。

如不进行位置操作，就不能进行再现，试运行及前进等操作。

②第二原点位置的脉冲和当前位置的脉冲相比较，如脉冲差在允许值内，便可以进行再现操作，如果超过允许范围，则再次报警。

允许范围值是 PDP 数值（电机转一周的脉冲数）

- 第二原点位置的初期值是原点位置（全轴是 0 脉冲的位置），但其可以变更。请参考【6.4.2 第二原点位置（确认点）的设定方法 6-17】

③再次发生报警时，可认为是 PG 系统异常，请检查。处理完异常轴后，恢复到恢复到轴的原点位置。

重要

- 按全轴同时登录进行原点位置校对时，即使不进行位置确认操作，也可以进行再现。
- 由于有些机器人的轴没有制动器，绝对原点数据准许范围异常发生报警后，有时即使不进行位置确认也可以进行再现操作（基本上都要进行位置确认）。
- 这时机器人要进行以下动作。

启动后，机器人以低速（最高速度的 1/10）移动到光标所在的程序点上。

（在低速移动中如发生暂停，再次启动，继续以低速向光标所在程序点移动）

到达光标位置后，机器人停止。

停止后，再次启动，按照程序的速度进行动作。

6.4.2 第二原点位置（确认点）的设定方法

第二原点位置与机器人固有的原点位置不同，是作为绝对原点位置的确认点设定的位置。

第二原点位置的设定，请按以下操作进行。

1 台控制柜控制多台机器人和工作站时，每台机器人和每个工作站都要设定第二原点位置。

1. 选择主菜单的【机器人】
2. 选择【第二原点】

- 显示第二原点位置画面。

- 这时显示【可以修改向第二原点位置移动及修改位置】。



3. 按翻页键或者选择【翻页】

- 控制轴组是复数时，选择设定第二原点控制组。



4. 按轴操作键

- 把机器人移动到新的第二原点位置。
5. 按【修改】、【回车】

- 修改第二原点位置。

6.4.3 报警发生后的处理



危险

- 进行位置确认时，请特别注意周围的安全。

PG 系统发生异常时，机器人会以难以预测的方式运行，这样会引起设备损坏和人员伤害。

发生绝对原点数据允许范围异常报警时请进行以下的位置确认。

- 报警复位
- 接通伺服单元

确认后，PG 系统发生异常时，请进行适当的处理。

在电源开、关位置画面上，可以确认主电源断电时的机器人当前值和主电源再次接通时机器人的当前值。



电源开关位置画面的详细信息，请参考【7.7 电源切断 / 接通时的位置数据 7-23】

1. 选择主菜单的【机器人】
2. 选择【第二原点】
 - 显示第二原点位置画面。



3. 按翻页键或者选择【翻页】

控制轴组是复数时，选择设定第二原点控制组。



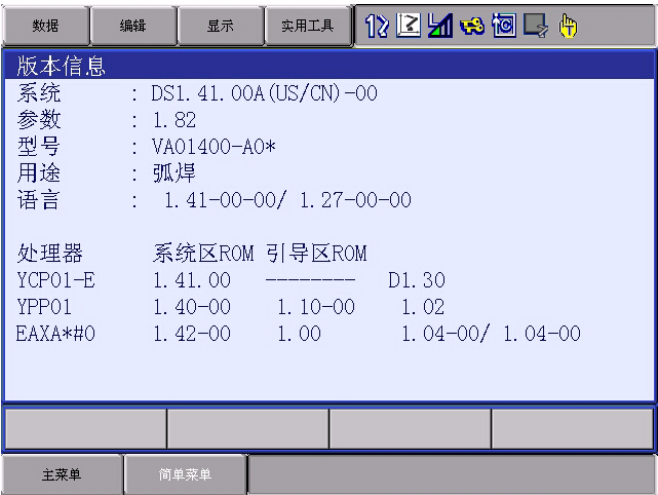
4. 按【前进】
 - 控制点移动到第二原点位置。
 - 移动速度变为这是选择的手动速度。
5. 选择菜单的【数据】
6. 选择【位置确认】
 - 显示【进行位置确认操作】的信息。
 - 第二原点位置的脉冲和当前值脉冲进行比较，如差值在允许范围内的话，是可以进行再现的状态。
 - 如果超过允许范围的话，再次发生异常报警。

7 系统诊断

7.1 系统版本

通过以下操作，可以确认系统 CPU 版本信息。

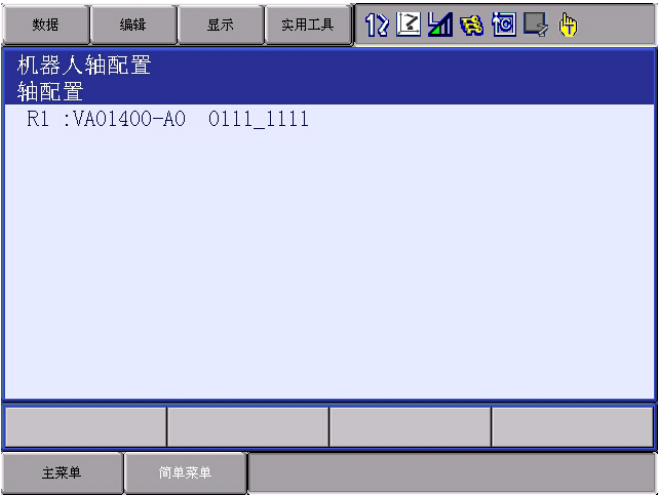
- 1. 选择主菜单的【系统信息】
- 2. 选择【版本】
 - 显示版本编号画面。



7.2 机型信息

在以下操作里，可以确认机器人的机型信息。

- 1. 选择主菜单的【机器人】
- 2. 选择【机器人轴配置】
 - 显示机器人轴构成画面。



7.3 输入输出状态

7.3.1 通用输入

在程序输入命令里，确认对照输入信号的状态。

7.3.1.1 通用输入画面的显示

1. 选择主菜单的【输入输出】

2. 选择【通用输入】

- 显示通用输入画面。



7.3.1.2 显示通用输入简单画面

1. 选择主菜单的【输入输出】

2. 选择【通用输入】

- 显示通用输入画面。

3. 选择下拉菜单的【显示】的【简单】

- 显示通用输入简单画面。

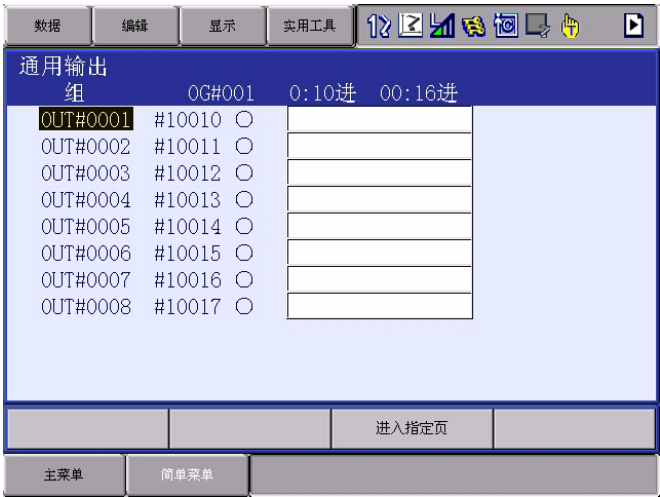


7.3.2 通用输出

根据输出命令，确认设定的输出信号的状态，进行修改。

7.3.2.1 通用输出画面的显示

- 1. 选择主菜单的【输入输出】
- 2. 选择【通用输出】
 - 显示通用输出画面。



7.3.2.2 通用输出简单画面的显示

- 1. 选择主菜单的【输入输出】
- 2. 选择【通用输出】
 - 显示通用输出画面。
- 3. 选择下拉菜单的【显示】的【简单】
 - 显示通用输出简单画面。



7.3.2.3 输出状态的变更

按以下操作，请变更通用输出信号的状态。

- 1. 选择想修改的信号

- 通用输出详细画面，把光标移动到想要修改信号的状态 【○】 或者 【●】

2. 按【联锁】+【选择】

- 状态变更

- (●：ON 状态、○：OFF 状态)



重要 只能在示教模式下修改通用输出信号的状态。

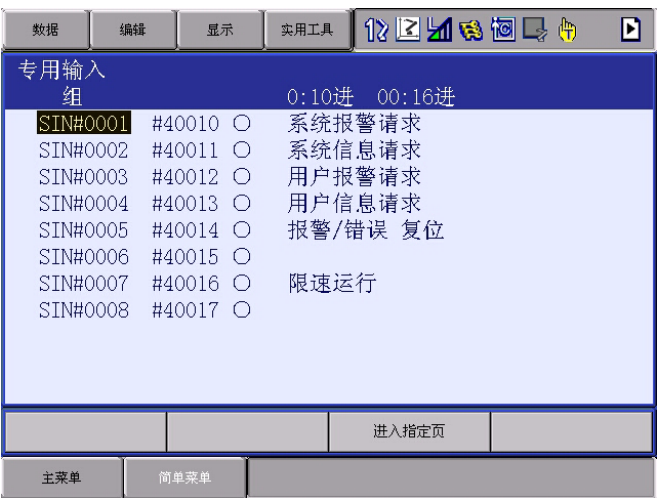
7.3.3 专用输入

7.3.3.1 专用输入画面的显示

1. 选择主菜单的【输入输出】

2. 选择【专用输入】

- 显示专用输入画面。



7.3.3.2 专用输入简单画面的显示

1. 选择主菜单的【输入输出】

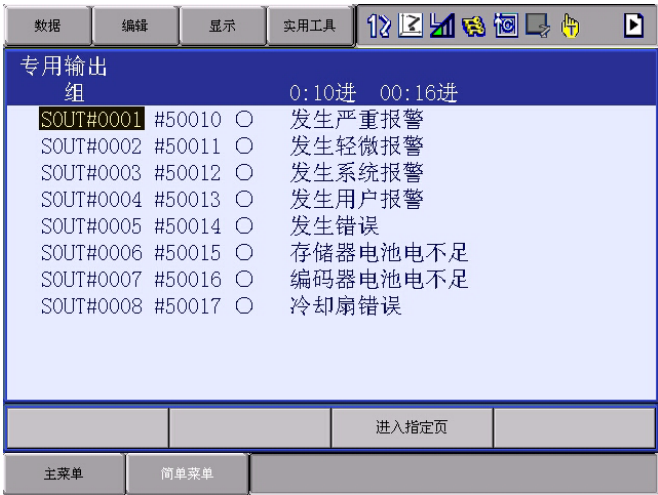
2. 选择【专用输入】
3. 选择下拉菜单的【显示】的【简单】
- 显示专用输入简单画面。



7.3.4 专用输出

7.3.4.1 专用输出画面的显示

1. 选择主菜单的【输入输出】
2. 选择【专用输出】
- 显示专用输出画面。



7.3.4.2 专用输出简单画面的显示

1. 选择主菜单的【输入输出】
2. 选择【专用输出】
3. 选择下拉菜单的【显示】的【简单】

4. 显示专用输出简单画面。

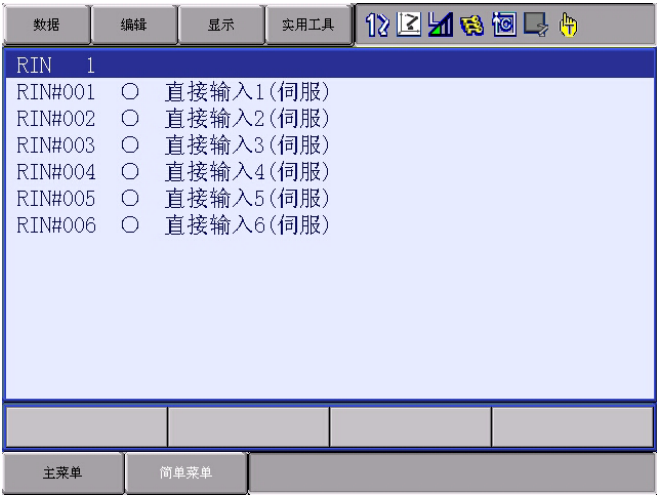


7.3.5 RIN 输入

7.3.5.1 RIN 输入画面的显示

- 1. 选择主菜单的【输入输出】
- 2. 选择【RIN】

- 显示 RIN 输入画面。



7.3.6 信号号码的检索

可以任意检索通用输入信号、通用输出信号、专用输入信号、专用输出信号的信号号码。



检索信号号码，有 2 种操作方法。

7.3.6.1 在详细画面上直接检索

在详细画面上，把光标移动到任意信号号码上，按【选择】

- 进入数值输入状态。



3. 输入检索信号号码数值
- 把想检索的信号编码输入到输入行上。
4. 按【回车】

- 显示输入信号号码那页。

数据编辑显示实用工具

通用输入

组	IG#006	0:10进	00:16进
IN#0041	00060	☐	
IN#0042	00061	☐	
IN#0043	00062	☐	
IN#0044	00063	☐	
IN#0045	00064	☐	
IN#0046	00065	☐	
IN#0047	00066	☐	
IN#0048	00067	☐	

进入指定页

主菜单简单菜单

7.3.6.2 从菜单里检索

1. 在详细画面显示中，选择【编辑】

- 显示下拉菜单

数据编辑显示实用工具

通用输入

搜索信号号码

搜索继电器号

更名

强制全部选择

强制全部解除

组	IG#006	0:10进	00:16进
IN#0041	00060	☐	
IN#0042	00061	☐	
IN#0043	00062	☐	
IN#0044	00063	☐	
IN#0045	00064	☐	
IN#0046	00065	☐	
IN#0047	00066	☐	
IN#0048	00067	☐	

进入指定页

主菜单简单菜单

2. 选择【搜索信号号码】

- 进入数值输入状态。

数据编辑显示实用工具

通用输入

组	IG#006	0:10进	00:16进
	00060	☐	
IN#0042	00061	☐	
IN#0043	00062	☐	
IN#0044	00063	☐	
IN#0045	00064	☐	
IN#0046	00065	☐	
IN#0047	00066	☐	
IN#0048	00067	☐	

进入指定页

主菜单简单菜单

3. 输入想检索的信号号码
4. 按【回车】

- 把信号号码输入到输入行，按【回车】。显示含有输入信号号码的页

7.3.7 继电器号码的检索

可以检索通用输入信号、通用输出信号、专用输入信号、专用输出信号的任意继电器号码。



检索继电器号码有 2 种操作方法。

7.3.7.1 在详细画面上直接检索

1. 在详细画面上，把光标移动到任意继电器的编号上，按【选择】

- 进入数值输入状态。



2. 把想检索的继电器号码数据输入

- 把想检索的继电器号码输入到输入行上。

- 按【回车】

- 显示含有输入继电器号码的那页。



7.3.7.2 从菜单上检索

1. 在详细画面显示中，选择【编辑】

- 显示下拉菜单。



2. 选择【继电器号码检索】

- 进入数值输入状态。



3. 输入想检索的继电器号码数值
4. 按【回车】

- 把想检索的继电器号码输入到输入行上，按【回车】。显示含有输入继电器号码的那页。

7.3.8 信号名称修改

可以修改通用输入信号或者通用输出信号的名称。



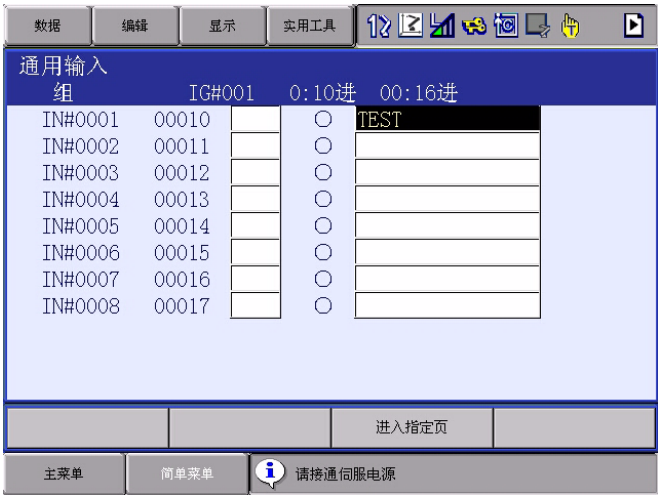
修改信号名称有 2 种操作方法。

7.3.8.1 在详细画面上直接修改

1. 在详细画面上，把光标移动到想修改的信号名称栏处，按【回车】

- 显示文字输入画面。
2. 把文字输入到信号名称里
3. 按【回车】

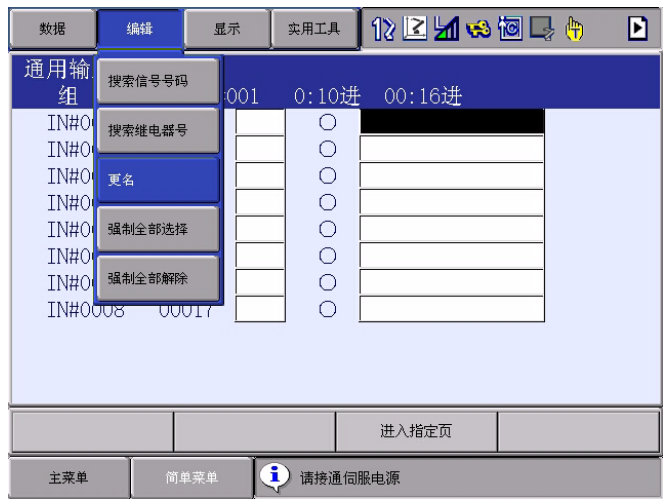
- 修改信号名称。



7.3.8.2 从菜单上修改

1. 在详细画面上，把光标移动到想要修改的信号名称处。
2. 选择菜单的【编辑】

- 显示下拉菜单。



3. 选择【更名】
- 显示文字输入画面。
4. 把文字输入到信号名称里
5. 按【回车】
- 信号名称修改了。



7.4 系统管理时间

7.4.1 系统管理时间的显示

确认接通电源时候的系统启动状态。

1. 选择主菜单的【系统信息】
2. 选择【系统管理时间】

- 显示系统管理时间画面。



- ①控制电源接通时间
- 显示主电源接通时间的概算值。
- ②伺服电源接通时间
- 显示伺服电源接通时间的概算值。
- ③再现时间
- 显示进行再现时间的概算值。
- ④移动时间
- 显示机器人移动时间的概算值。
- ⑤作业时间
- 显示作业时间的概算值。
- 比如是点焊用的机器人就显示进行点焊焊接的时间、搬运用的机器人就显示进行搬运的时间。

7.4.2 系统管理时间的单独显示

按  或者选择【翻页】，就会分别显示每个控制组的伺服接通单元时间、再现时间、移动时间以及每个用途的作业时间。



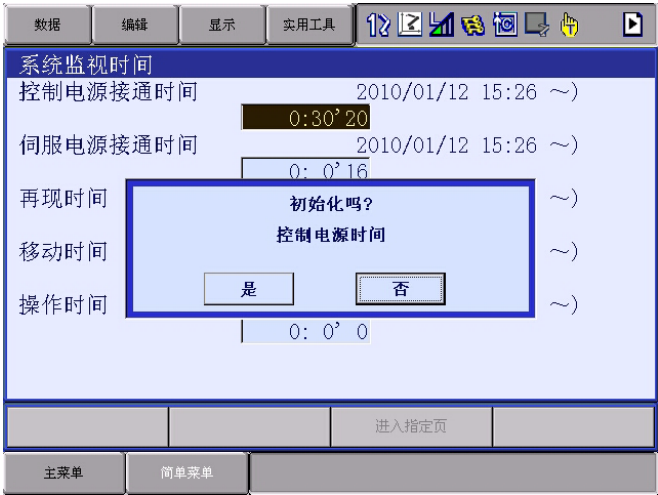


重要 因为在这些画面里显示从各控制组看到的时间，这个画面各控制组的时间合计，并不是必须要和系统管理时间画面的时间完全一致。

7.4.3 系统管理时间的删除

系统管理者可以通过以下操作删除移动时间及作业时间。
这个操作对系统管理时间、单独显示时间都可以。

- 1. 选择想删除的时间
- 显示确认菜单。



- 2. 选择【是】

- 光标所在行的概算值清除后变为 0，开始计算新的时间。



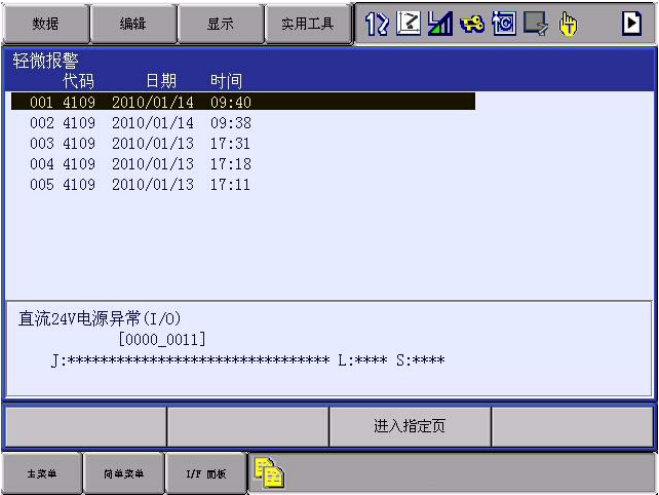
7.5 报警历史

7.5.1 报警历史画面的显示

在报警历史画面可以确认报警发生历史。
报警历史画面有 5 种分别为【严重报警】、【轻微报警】、【用户报警：系统】、【用户报警：用户】、【离线报警】。
各个画面都显示报警号、发生日期、时间、详细信息。

- 1. 选择主菜单的【系统信息】
- 2. 选择【报警历史】

- 显示报警历史画面。



- 3. 用翻页键切换或者用【页数】键切换
每当按翻页键时，依次进行切换【严重报警】→【轻微报警】→

【用户报警：系统】→【用户报警：用户】→【离线报警】



7.5.2 报警历史的删除

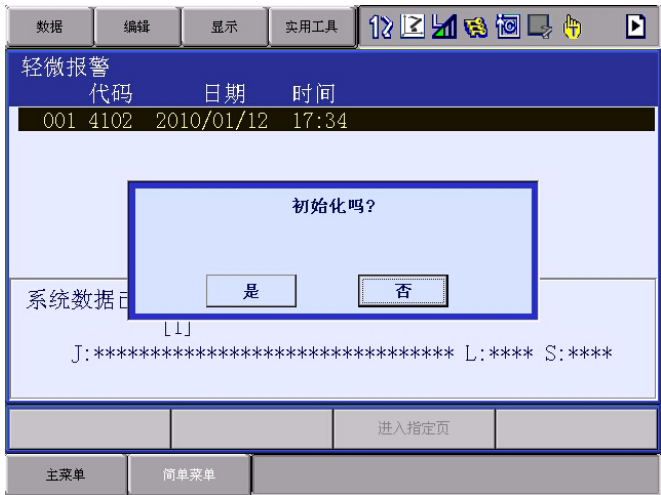
轻故障报警和用户报警（系统、用户）的历史通过以下的操作可以进行删除。

- 1. 显示想删除的报警历史画面
- 2. 选择菜单的【数据】
 - 显示下拉菜单的【清除】。



- 3. 选择【清除】

- 显示确认菜单



4. 选择【是】
- 显示中的报警历史被删除。

7.6 I/O 信息历史

7.6.1 I/O 信息历史画面的显示

在 I/O 信息历史画面上可以确认 I/O 信息历史。
在 I/O 信息历史画面上，I/O 历史发生时，显示程序名、产线名、程序点号。

1. 选择主菜单的【系统信息】
2. 选择【I/O 信息历史】
- 显示 I/O 信息历史画面。



- 按下这时候的选择，进入数值输入状态。
- 输入历史编号，按【回车】，检索输入的历史编号，就显示发生的 I/O 信息。

7.6.1.1 检索

在以下操作里，可以检索发生的 I/O 信息历史编号。

1. 选择菜单的【编辑】

2. 选择【检索】

- 进入数值输入状态。
3. 输入数值
4. 按【回车】

- 检索输入的形式编号，显示发生的 I/O 信息。

7.6.2 I/O 信息历史的删除

在以下操作里，可以删除。

选择菜单的【数据】

5. 选择【历史初始化】

- 显示确认对话框。



6. 选择【是】

- 显示中的 I/O 信息历史被删除。

7.7 电源关闭 / 接通时的位置数据

7.7.1 电源通断位置画面的显示

在此画面上显示上次关闭主电源时的机器人的当前值和之后主电源接通时候的当前值之间的 2 个位置差值。

【4107 绝对值数据允许范围异常】的报警发生时，在这个画面上可以确认异常轴的误差是多少。

1. 选择主菜单的【机器人】
2. 选择【电源通断位置】

- 显示电源通断位置画面。

电源通/断位置			
	断开位置	接通位置	位置差值
R1 :S	1	1	0
L	2	2	0
U	-8	-8	0
R	-1	-1	0
B	-2	-2	0
T	2	2	0
E	0	0	0

7.8 当前值画面

7.8.1 当前值画面的显示

1. 选择主菜单的【机器人】

2. 选择子菜单的【当前值】

- 显示当前值画面。

当前位置		
坐标	关节	工具:00
R1 :S	1	
L	2	
U	-8	
R	-1	
B	-2	
T	2	
E	0	

3. 选择显示坐标。

- 显示下拉菜单。



4. 选择希望的坐标。

- 显示显示坐标。



7.9 伺服监视画面

7.9.1 伺服监视画面的显示

这个画面上显示各轴的伺服关联数据。

监视项目	内容
反馈脉冲	各轴的反馈位置（实际的位置） 原点位置变为 0。
报警脉冲	各轴的指令位置和反馈位置的差
速度偏差	各轴的指令速度和反馈速度的差值
速度指令	各轴的速度指令
速度反馈	各轴的反馈速度（实际的速度）
力矩指令	各轴的力矩指令
最大力矩	保持各轴的力矩指令的最大值 在最大力矩删除或者控制电源的关 / 开时就变为 0 了。
编码器累计回转数	各轴的控制电源接通时的编码器累计回转数。
1 回转内位置	各轴的控制电源接通时的编码器 1 次回转内位置。
电机绝对值	把 1 次回转内位置加到各轴的控制电源接通时的累积回 转量上。 电机绝对值

7.9.1.1 变更监视项目

1. 把安全模式设定为管理模式

2. 选择主菜单的【机器人】

3. 选择【伺服监视】

- 显示伺服监视画面

伺服监视			
反馈脉冲		误差脉冲	
R1 :S	1	0	
L	2	0	
U	-8	0	
R	-1	0	
B	-2	0	
T	2	0	

4. 选择菜单的【显示】

- 显示下拉菜单

- 监视项目 1 是左侧数据，监视项目 2 是右侧数据。

伺服监视			
反馈脉冲		误差脉冲	
R1 :S	1	0	
L	2	0	
U	-8	0	
R	-1	0	
B	-2	0	
T	2	0	

5. 选择希望的项目
- 显示子菜单的项目。



6. 选择希望的菜单。
- 修改画面上的监视项目。



7.9.1.2 删除最大力矩数据

监视项目是最大力矩时，可以删除数据。

1. 选择菜单的【数据】
- 显示【最大力矩删除】。



2. 选择【最大力矩删除】
- 最大力矩数据被删除。



8 报警

8.1 报警号的分类

出现等级 0-3（重故障）的报警时，伺服电源被切断。

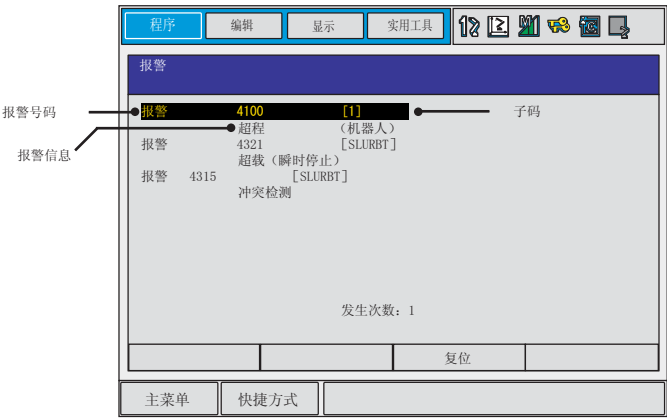
表 8-1: 报警号的分类

报警号	报警等级	报警复位方法
0 □□□	等级 0（重故障） （离线编程报警： 初期诊断 / 硬件诊断报警）	不能进行报警画面上的【复位】或者专用输入信号（报警复位）的复位。 主电源关掉后，删除报警原因后，请再次打开主电源。
1 □□□~3 □□□	等级 1~3（重故障）	不能使用报警画面上的【复位】或者专用输入信号（报警复位）。 主电源关掉后，删除报警原因后，请再次打开主电源。
4 □□□~8 □□□	等级 4~8（轻故障）	可以使用报警画面上的【复位】或者专用输入信号（报警复位）的复位。
9 □□□	等级 9（轻故障） （I/O 报警）	删除系统部用户部的报警要求原因后，可以使用报警画面上的【复位】或者专用输入信号（报警复位）。

8.2 报警的显示

8.2.1 报警显示和解除

动作中发生报警，机器人直接停止。
示教编程器上显示报警画面，通知发生报警，机器人停止。



如果同时发生复数报警时，显示全部发生报警的信息。
如果一个画面不能显示时，请用光标翻页。

报警中，只能进行的操作是画面显示、模式切换、报警解除、急停。
报警发生中，切换为其他画面时，在主菜单的【系统报警】→【报警】理可以显示再次报警画面。

8.2.1.1 解除

报警从大方面可以分为重故障报警和轻故障报警 2 种。

<轻故障报警时>

在报警画面上选择【复位】，报警状态被解除。
从外部输入信号（专用输入）里进行报警复位时，请把【报警复位】专用信号打开。

<重故障报警时>

发生硬件重故障报警时，伺服电源自动切断，机器人停止。
关闭主电源，解除报警主要原因后，再次接通电源。

8.2.2 特别的报警显示

(1) 子数据

根据报警内容，有时要追加报警发生轴数据等的子数据的显示。

- 10 进数据
 - 没有符号：0 ~ 65535
 - 有符号：-32768 ~ 32767
- 2 进数据
报警发生数据为“1”。
- 8 字节的情况：0000_0001
16 字节的情况：00000001_00000001
- 轴数据
报警发生轴数据为反转显示。
- 机器人轴的情况：
机器人 1 ~ 8 [S **1** U R B T]
基座轴：基座 1 ~ 8 [**1** 2 3]
工装轴：工装 1 ~ 24 [1 **2** 3]
- XYZ 坐标数据
报警发生坐标数据为反转显示。
- [**X** Y Z]
[X Y Z **Tx** Ty Tz]
- 123 数据
报警发生数据为发转显示。
- [**1** 2 3]
- 控制轴数据
报警发生控制轴为发转显示。
- [**R1** R2 S1 S2 S3]

(2) 复数伺服包系统

在复数伺服包系统里，添加报警发生伺服包的附加显示。

伺服包编号通过 EAXA01 基本的 S1 开关决定。

- SV#1 伺服包 1 (EAXA01 基板 S1 开关：0)
- SV#2 伺服包 2 (EAXA01 基板 S1 开关：1)
- SV#3 伺服包 3 (EAXA01 基板 S1 开关：2)
- SV#4 伺服包 4 (EAXA01 基板 S1 开关：3)

(3) 独立控制功能 (选项)

在独立控制功能（多层任务程序）里，显示报警发生任务的追加。

TASK#0	主任务程序
TASK#1	子任务 1 程序 (SUB1)
TASK#2	子任务 2 程序 (SUB2)
TASK#3	子任务 3 程序 (SUB3)
TASK#4	子任务 4 程序 (SUB4)
TASK#5	子任务 5 程序 (SUB5)
TASK#6	子任务 6 程序 (SUB6)
TASK#7	子任务 7 程序 (SUB7)
TASK#8	子任务 8 程序 (SUB8)
TASK#9	子任务 9 程序 (SUB9)
TASK#10	子任务 10 程序 (SUB10)
TASK#11	子任务 11 程序 (SUB11)
TASK#12	子任务 12 程序 (SUB12)
TASK#13	子任务 13 程序 (SUB13)
TASK#14	子任务 14 程序 (SUB14)
TASK#15	子任务 15 程序 (SUB15)

8.3 报警信息一览

**注意**

- 在对策栏里，系统控制基板（JANCD-YIF**8）的处理是在维护模式下进行的，请一定注意。
- JANCD-YIF*** 电池里，存储着用户程序上的重要数据，有可能由于操作失误删除存储的信息。
因此在采取对策中，处理 JANCD-YIF*** 时，请和我司的服务部门联系。

DX100	8 报警 8.3 报警信息一览

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
0020	通信报警 (CPU 基板)	1	控制电源接通时，从 YCP01 基板上没有回应。	软件动作异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下，（按操作顺序）保存 CMOS • BIN 数据，然后联系本公司的服务部门。
				解除不良	(1) 再次接通电源。 (2) 报警在发生时，请确认下述插头的链接及插入状态。 • YCP01 基板的 PCI 插头 • YIF01 基板的 PCI 插头
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YCR01 基板。更换前，请保存 CMOS • BIN。更换 YCP01 基板后，请把原来插入 YCP01 基板的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源 (2) 报警再发时，请更换 YCR01 基板更换前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		20	控制电源接通时，从选项基板 #1 处无应答。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板设定。
				连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 报警在发生时，请确认下述插头的链接及插入状态。 • YCP01 基板的 PCI 插头 • YCP02 基板的 PCI 插头
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次发生报警时，请更换以下基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。 • YCP02 基板

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板。更换前, 请保存 CMOS • BIN。更换 YCP01 基板后, 请把原来插入 YCP01 基板的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通单元。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		21	控制电源接通时, 从选项基板 #2 处无应答。	设定不良	(1) 请确认以下的设定。 • 维护模式的选项基板设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警在发生时, 请确认下述插头的链接及插入状态 • YCP02 基板的 PCI 的插头。
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 再次接通单元 (2) 再次发生报警时, 请更换以下基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。 • YCP02 基板
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 再次接通单元。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板。更换前, 请保存 CMOS • BIN。更换 YCP01 基板后, 请把原来插入 YCP01 基板的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通单元。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		50	控制电源接通时，伺服基板 #1 处无回答。这时候外部暂停信号输入，有可能出现误判断。这是因为和伺服基板 #1 的通信没有正常进行，所以请采取以下对策。	设定不良	(1) 确认以下的设定。 · 维护模式下的控制组设定。 · 对应编号的 (SV#1) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(0)
				连接不良	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请确认以下电缆的链接、插入的状态。 · EAXA 基板的 CN509 电缆 · EAXA 基板插座的 CN515/516 电缆 · YIF01 基板的 PCI 插头 · YIF 基板插头 CN113 的电缆。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再次发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YCR01 基板更换前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		51	控制电源接通时，从伺服基板 #2 无应答。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 · 维护模式的控制电缆设定 · 对应编号的 (SV#2) 的 EAXA 基板的旋转开关设定 (1)。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认以下电缆的链接、插入的状态。 · EAXA 基板的 CN509 电缆 · EAXA 基板插座 CN515/516 电缆 · YIF01 基板 PCI 插座 · YIF 基板插座 CN113 电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装
		52	控制电源接通时, 从伺服基板 #3 处无应答。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制组的设定 • 对应编号 (SV#3) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (2)
				接触不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下电缆的链接、插入的状态 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 加班插座 CN515/516 电缆 • YIF01 基板 PCI 插座 • YIF 基板插座 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		53	控制电源接通时, 从伺服基板 #4 处无应答。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制组的设定 • 对应编号 (SV#4) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (3)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认以下电缆的链接、插入的状态 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插座 CN515/516 电缆 • YIF01 基板 PCI 插座 • YIF 基板插座 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再接通电源。 (2) 再次发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请备份 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YCR01 基板更换前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		54	控制电源接通时，从伺服基板 #5 处无回答。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组的设定 • 对应编号 (SV#5) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (4)
				连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请确认以下电缆的链接、插入的状态 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插座 CN515/516 电缆 • YIF01 基板 PCI 插座 • YIF 基板插座 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 再次发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请备份 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		55	控制电源接通时, 从伺服基板 #6 处去应答。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组的设定 • 对应编号 (SV#6) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (5)
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下电缆的链接、插入的状态。 • EAXA 基板 CN509 电缆 • EAXA 基板电缆 CN515/516 电缆 • YIF01 基板 PCI 插座 • YIF 基板插座 CN113 电缆。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		56	控制电源接通时, 从伺服基板 #7 处去应答。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组的设定 • 对应编号 (SV#7) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (6)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2)) 发生报警时, 请确认以下电缆的链接、插入的状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插座 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插座 • YIF 基板插座 CN113 电缆。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
		57	控制电源接通时, 从伺服基板 #7 处去应答。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组的设定 • 对应编号 (SV#8) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (7)
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2)) 发生报警时, 请确认以下电缆的链接、插入的状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插座 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插座 • YIF 基板插座 CN113 电缆。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCR01 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YCRO1 基板更换前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前保存的 CMOS • BIN 请再次安装。
0021	通信报警 (伺服)	50	控制电源接通时, 检出伺服基板 #1 和通信 CPU 异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式下的控制电缆的设定 • 应对编号 (SV#1) 的 EAXA 旋转开关的设定 (0)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		51	控制电源接通时, 伺服基板 #2 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#2) 的 EAXA 旋转开关的设定 (1)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		52	控制电源接通时，伺服基板 #3 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#3) 的 EAXA 旋转开关的设定 (2)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		53	控制电源接通时, 伺服基板 #4 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#4) 的 EAXA 旋转开关的设定 (3)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		54	控制电源接通时, 伺服基板 #5 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#5) 的 EAXA 旋转开关的设定 (4)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		55	控制电源接通时，伺服基板 #6 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#6) 的 EAXA 旋转开关的设定 (5)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		56	控制电源接通时, 伺服基板 #7 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#7) 的 EAXA 旋转开关的设定 (6)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		57	控制电源接通时, 伺服基板 #8 和通信 CPU 检出异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制电缆设定 • 应对编号 (SV#8) 的 EAXA 旋转开关的设定 (7)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0030	ROM 错误	1	YCP01 的程序被破坏。	软件动作异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
		10	选项基板 #1 的程序被破坏。	软件动作异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。 • YCP02 基板
		20	选项基板 #2 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YCP02 基板）	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。 • YCP02 基板
		50	伺服基板 #1 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 再次接通基板。 (2) 发生报警前，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN •
		51	伺服基板 #2 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
		52	伺服基板 #3 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 请再接通电源。(2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
		53	伺服基板 #4 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 请再接通电源。(2) 发生报警时，在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
		54	伺服基板 #5 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 请再接通电源。(2) 发生报警时, 在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
		55	伺服基板 #6 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 请再接通电源。(2) 发生报警时, 在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
		56	伺服基板 #7 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 请再接通电源。(2) 发生报警时, 在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
		57	伺服基板 #8 的系统程序被破坏。	软件动作异常	(1) 请再接通电源。(2) 发生报警时, 在维护模式下保存 CMOS • BIN 状况反馈给我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 再次报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
0060	通信错误 (IO 模块)	0	0 编号的串行总线连接 IO 模块基板已经存在。	软件动作异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时, 在维护模式下保存 CMOS • BIN, 并把现状反馈给我司服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再接通电源。 (2) 报警再发时请更换 YIF 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。YIF, 基板更换后把保存的 CMOS • BIN 安装上。
		1	控制电源接通时, 和第 1 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时, 请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	控制电源接通时，和第 2 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 電请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		3	控制电源接通时，和第 3 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。
		4	控制电源接通时, 和第 4 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时, 请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。
		5	控制电源接通时, 和第 5 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时, 请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（IO 模块）	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		6	控制电源接通时，和第 6 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 ・维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 ・（M II 通信最终端的时候）终端电阻 ・对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良（IO 模块）	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		7	控制电源接通时，和第 7 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 ・维护模式的 IO 模块的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。
		8	控制电源接通时，和第 8 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	控制电源接通时，和第 9 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		10	控制电源接通时，和第 10 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。
		11	控制电源接通时, 和第 11 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时, 请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时, 请更换以下基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。
		12	控制电源接通时, 和第 12 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时, 请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 • (M II 通信最终端的时候) 终端电阻 • 对应 IO 模块的 24V 电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（IO 模块）	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		13	控制电源接通时，和第 13 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 IO 模块的接口指定编号的旋转开关设定。 ・维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警发生时，请把下述的电缆、插头的连接状态再次确认。对应编号的 IO 模块的 M II 通信电缆。 ・（M II 通信最终端的时候）终端电阻 ・对应 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良（IO 模块）	(1) 再次接通电源。(2) 发生报警时，请更换以下基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		14	控制电源接通时，检出了和 YIU 单元的通信异常。这时判断为外部暂停信号等输入错误。这是因为 YIU 单元的通信不能正常进行，首先要采取对策。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 IO 模块的接口编号指定的旋转开关的设定。 ・维护模式的 IO 模块设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的链接和插入状态。 • YIF 基板的 MII 通信电缆（CN114） • YIU 单元的 MII 通信电缆（CN300） • （M II 通信终端的情况）（终端电阻） • YIU 单元的 24V 电源
				单元不良（YIU 单元）	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换下述单元。 • YIU 单元
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		15	控制电源接通时，和第 15 个串行总线连接的 IO 模块基板间的通信出现异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的接口编号指定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的链接和插入状态。 • YIF 基板的 MII 通信电缆 • YIU 单元的 MII 通信电缆 • （M II 通信终端的情况）（终端电阻） • YIU 单元的 24V 电源
				基板不良（IO 模块）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		16	控制电源接通时，检出和第 1 号的 PCI 连接 IO 模块基板通信异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 带有各 PCI 基板的 PCI 线号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再次发生时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • 对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良（IO 模块）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。 • 对应的 IO 模块（PCI 基板）
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。
		17	控制电源接通时，检出和第 2 号的 PCI 连接 IO 模块基板通信异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 带有各 PCI 基板的 PCI 线号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再次发生时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • 对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良（IO 模块）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。 • 对应的 IO 模块（PCI 基板）
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。更换基板后把保存的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		18	控制电源接通时，检出和第 3 号的 PCI 连接 IO 模块基板通信异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 带有各 PCI 基板的 PCI 线号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再次发生时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • 对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良（IO 模块）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。 • 对应的 IO 模块（PCI 基板）
				基板不良（YIF 基板）	((1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。
		19	控制电源接通时，检出和第 4 号的 PCI 连接 IO 模块基板通信异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 带有各 PCI 基板的 PCI 线号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再次发生时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • 对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良（IO 模块）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。 • 对应的 IO 模块（PCI 基板）
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 再发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。更换基板后把保存的 CMOS • BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
0100	通信错误 (EAXA#1)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#1) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (0)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#1) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (0)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0101	通信误差 (EAXA#2)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#2) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (1)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#2) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (1)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0102	通信错误 (EAXA#3)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#3) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (2)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#3) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (2)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0103	通信错误 (EAXA#4)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#4) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (3)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#4) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (3)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0104	通信错误 (EAXA#5)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#5) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (4)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#5) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (4)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0105	通信错误 (EAXA#6)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#6) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (5)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#6) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (5)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0106	通信错误 (EAXA#7)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#7) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (6)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#7) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (6)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0107	通信错误 (EAXA#8)	1	串行通信监视数据的确认检出异常。 EAXA 基板的信号传输值不正确	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#8) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (7)
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
		2	检出了串行通信次数确认异常。 EAXA 基板的接收计数值偏差 1 周。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定 • 对应编号的 (SV#8) 的 EAXA 基板的旋转开关的设定 (7)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，确认下述线缆插头的连接状态。 • EAXA 基板的 CN509 的电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。基板更换前，请保存 CMOS • BIN
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
0200	内存错误 (参数文件)	0	RC 参数被破坏。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，维护模式下，该数据初始化后，请把备份好的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。基板更换前，请保存 COMS • BIN。YIF01 基板更换后，安装报警前的 CMOS • BIN
		1	P0 参数破坏。	数据异常	(1) 在接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		2	SV 参数被破坏。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		3	SVM 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请维护模式下把该数据初始化后, 把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		4	SC 参数被破坏。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	SD 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		6	CIO 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		7	FD 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		8	AP 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		9	RS 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请维护模式下把该数据初始化后, 把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		10	SE 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请维护模式下把该数据初始化后, 把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		11	SVC 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时, 请维护模式下把该数据初始化后, 把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		12	AMC 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		13	SVP 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		14	MF 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		15	SVS 参数被破坏。	数据异常	(1) 请再次接通电源。 (2) 报警再发时，请维护模式下把该数据初始化后，把备份的数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0210	内存报警 (系统配置数据)		系统信息被破坏。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0220	内存错误 (程序管理数据)	0	程序文件夹的管理数据被破坏。	数据异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下, 程序初始化后, 请安装备份的数据 (程序、变数、机器人间的校准数据)。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		1	程序文件被破坏。	数据异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下, 程序初始化后, 请安装备份的数据 (程序、变数、机器人间的校准数据)。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		2	变位机文件的管理数据被破坏。	数据异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下, 程序初始化后, 请安装备份的数据 (程序、变量、机器人间的校准数据)。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		3	内存再现文件被破坏。	数据异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下初始化该数据后, 安装备份后的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0230	内存错误 (梯形图程序文件夹)		CIO 梯形图文件被破坏。	数据异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下初始化该数据后, 安装备份后的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0240	内存错误 (device 通信文件 定义文件)	0	device 通信 1 被破坏。	设定不良	(1) 确认以下的设定。【XFB01 基板】 ・对象 DEVICE 通信定义的设定 ・设定维护模式的对象 DEVICE 通信基板的 IO 模块。 ・维护模式的 IO 模块 DEVICE 定义。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		1	device 通信 2 文件被破坏。	设定不良	(1) 确认以下的设定。【XFB01 基板】 ・对象 DEVICE 通信定义的设定 ・设定维护模式的对象 DEVICE 通信基板的 IO 模块。 ・维护模式的 IO 模块 DEVICE 定义。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后，请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0270	内存错误 (CF 备份文件)		系统软件和内部数据设定时的版本不一致，YCP01 基板的 COMPACTFLASH 被破坏。	软件动作异常	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，维护模式下，保存 CMOS • BIN 并把发生时的状况联系本公司服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
0290	内存错误（网络通信设定）		网络设定文件被破坏。	数据异常	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后，在进行网络设定。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0300	对照错误（系统配置数据）	2	CIO 参数异常	设定不良	(1) 确认以下设定。 ・维护模式的 IO 模块设定。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后，请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	轴关联参数异常	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		5	传感器用途参数异常	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式下的选项基板设定。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		7	设定的选项功能和选项基板的功能不同。	设定不良	(1) 确认一下设定。 • 维护模式下的选项基板设定。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
		8	IO 类型异常 (不可共存的组合)	设定不良	(1) 请确认一下设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0310	对照错误 (CMOS 内存容量)		CMOS 的内存容量和初期的设定不同。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请在接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后, 请把卡插入到新的 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装上更换前的数据。
0320	对照错误 (IO 模块)	1	串行 #1 连接的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下的设定。 • 各 IO 模块的编号指定的旋转开关设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS • BIN 数据。
		2	连接在串行 #2 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	连接在串行 #3 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS • BIN 数据。
		4	连接在串行 #4 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		5	连接在串行 #5 的 I0 模块和设定的 I0 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 I0 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・维护模式的 I0 模块设定。
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 I0 模块的 MII 通信电缆。 ・(M II 通信终端) 终端电阻 ・应对 I0 模块的 24V 电源。
				基板不良（I0 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		6	连接在串行 #6 的 I0 模块和设定的 I0 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 I0 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・维护模式的 I0 模块设定。
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 I0 模块的 MII 通信电缆。 ・(M II 通信终端) 终端电阻 ・应对 I0 模块的 24V 电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（IO 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		7	连接在串行 #7 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・ 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良・・・	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 ・ (M II 通信终端) 终端电阻 ・ 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良（IO 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		8	连接在串行 #8 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・ 维护模式的 IO 模块设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS • BIN 数据。
		9	连接在串行 #9 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		10	连接在串行 #10 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・ 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良・ ・	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 ・ (M II 通信终端) 终端电阻 ・ 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良（IO 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		11	连接在串行 #11 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・ 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良（YIF 基板）	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 ・ (M II 通信终端) 终端电阻 ・ 应对 IO 模块的 24V 电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（IO 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		12	连接在串行 #12 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良（YIF 基板）	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 ・（M II 通信终端）终端电阻 ・应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良（IO 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		13	连接在串行 #13 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 ・维护模式的 IO 模块设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良（YIF 基板）	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良（IO 模块）	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后，请安装事前备份好的 CMOS • BIN 数据。
		14	和串行 #14 连接的 YIU 单元和设定的 YIU 单元的种类不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 各 IO 模块的旋转编号指定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请确认以下电缆、插头的连接插入状态。 • YIF 基板的 M II 通信电缆（CN114） • YIU 单元的 M II 通信电缆（CN300） • (M II 通信终端的情况) 终端电阻 • YIU 单元的 24V 电源
				(YIU 单元)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下单元。 • YIU 单元
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF01 基板更换后，安装报警前保存的 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		15	连接在串行 #15 的 IO 模块和设定的 IO 模块的功能不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 各 IO 模块的旋转编号的制定的旋转开关的设定。 • 维护模式的 IO 模块设定。
				连接不良 (YIF 基板)	(1) 再次接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认下述电缆、插头的连接及插入状态。 应对编号的 IO 模块的 MII 通信电缆。 • (M II 通信终端) 终端电阻 • 应对 IO 模块的 24V 电源。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换以下基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。基板更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后, 请安装事前备份好的 CMOS • BIN 数据。
		16	连接在第 1PCI 总线的 IO 模块和设定的 IO 模块功能不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 安装着各 PCI 基板的 PCI 旋转编号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下插头的连接及插入状态。对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 请再接通电源。(2) 再发报警时, 请更换以下基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。 • 对应的 IO 模块 (PCI 基板)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF0 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YIF01 基板更换后, 请安装事前保存的 CMOS • BIN 数据。
		17	连接在第 2PCI 总线的 IO 模块和设定的 IO 模块功能不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 安装着各 PCI 基板的 PCI 旋转编号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下插头的连接及插入状态。对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 请再接通电源。(2) 再发报警时, 请更换以下基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。 • 对应的 IO 模块 (PCI 基板)
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF0 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YIF01 基板更换后, 请安装事前保存的 CMOS • BIN 数据。
		18	连接在第 3PCI 总线的 IO 模块和设定的 IO 模块功能不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 安装着各 PCI 基板的 PCI 旋转编号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下插头的连接及插入状态。对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 请再接通电源。(2) 再发报警时, 请更换以下基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。 • 对应的 IO 模块 (PCI 基板)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF0 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YIF01 基板更换后, 请安装事前保存的 CMOS • BIN 数据。
		19	连接在第 4PCI 总线的 IO 模块和设定的 IO 模块功能不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 安装着各 PCI 基板的 PCI 旋转编号。 • 维护模式的 IO 模块的设定。
				连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下插头的连接及插入状态。对应的 IO 模块的 PCI 插头。
				基板不良 (IO 模块)	(1) 请再接通电源。(2) 再发报警时, 请更换以下基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。 • 对应的 IO 模块 (PCI 基板)
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF0 基板。基板更换前, 请保存 CMOS • BIN 数据。YIF01 基板更换后, 请安装事前保存的 CMOS • BIN 数据。
0330	对照错误 (用途设计)			基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
0350	对照错误 (DEVICE 定义文件)	0	在 DEVICE 网定义的文件 1 里指定的工作站编号不正确。 (工作站编号在允许范围外或者指定的工作站基板不是主 DEVICE)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 【XFB01 基板】 • 参照的 DEVICE 定义文件的设定。 • 维护模式的对象 DEVICE 基板模块设定。 • 维护模式的 IO 模块的 DEVICE 定义。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		1	在 DEWICE 网定义的文件 1 里指定的工作站编号不正确。 (工作站编号在允许范围外或者指定的工作站基板不是主 DEVICE)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 【XFB01 基板】 • 参照的 DEVICE 定义文件的设定。 • 维护模式的对象 DEVICE 基板模块设定。 • 维护模式的 IO 模块的 DEVICE 定义。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		2	在 DEVICE 定义文件 1 的扫描清单里有矛盾。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 【XFB01 基板】 ・ 参照的 DEVICE 定义文件的设定。 ・ 维护模式的对象 DEVICE 基板模块设定。 ・ 维护模式的 IO 模块的 DEVICE 定义。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		10	在 DEVICE 定义的文件里, 指定的工作站编号不正确。(工作站编号容许范围外或者指定基板不是主 DEVICE)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 【XFB01 基板】 ・ 参照的 DEVICE 定义文件的设定。 ・ 维护模式的对象 DEVICE 基板模块设定。 ・ 维护模式的 IO 模块的 DEVICE 定义。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		11	在 DEVICE 定义的文件 2 里, 指定的 MAC-IO 和指定的工作站基板的 MAC-ID 不一致。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 . 【XFB01 基板】 • 参照的 DEVICE 定义文件的设定。 • 维护模式的对象 DEVICE 基板模块设定。 • 维护模式的 IO 模块的 DEVICE 定义。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		12	在 DEVICE 定义文件 2 的扫面清单里有矛盾。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・【XFB01 基板】 ・参照的 DEVICE 定义文件的设定。 ・维护模式的对象 DEVICE 基板模块设定。 ・维护模式的 IO 模块的 DEVICE 定义。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
0370	对照错误 (点焊焊接 I/F)		参数指定和连接的焊接控制器不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 ・焊接控制器的指定。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
0390	对照错误 (7 段码同步信号值)		设定了不正确的命令实施周期。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・命令实施周期

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0400	参数传送异常	50	向第一个伺服基板传输参数 / 文件时发生了异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#1) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(0)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		51	向第 2 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#2) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(1)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		52	向第 3 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#3) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(2)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		53	向第 4 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#4) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(3)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		54	向第 5 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#5) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(4)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		55	向第 6 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#6) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(5)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		56	向第 7 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#7) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(6)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		57	向第 8 个伺服基板传输的参数文件发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#8) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(7)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0410	模式切换异常	50	第一个伺服基板的伺服 CPU 启动，在系统处理中，发生错误，不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#1) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(0)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		51	第 2 个伺服基板的伺服 CPU 启动, 在系统处理中, 发生错误, 不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#2) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(1)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		52	第 3 个伺服基板的伺服 CPU 启动, 在系统处理中, 发生错误, 不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#3) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(2)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		53	第 4 个伺服基板的伺服 CPU 启动，在系统处理中，发生错误，不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#4) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(3)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		54	第 5 个伺服基板的伺服 CPU 启动, 在系统处理中, 发生错误, 不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#5) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(4)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		55	第 6 个伺服基板的伺服 CPU 启动, 在系统处理中, 发生错误, 不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#6) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(5)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		56	第 7 个伺服基板的伺服 CPU 启动，在系统处理中，发生错误，不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#7) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(6)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时，请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
		57	第 8 个伺服基板的伺服 CPU 启动, 在系统处理中, 发生错误, 不能正常启动。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制组设定 • 对应编号 (SV#8) 的 EAXA 基板的旋转开关设定。(7)
				连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0420	DEVICE 定义文件传出异常	1	DEVICE 定义文件 1 不能向指定的工作站传输。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 【XFB01 基板】 • 对象 DEVICE 定义文件的设定。维护模式对象的 DEVICE 网络基板的 IO 模块设定 • 维护模式的 IO 模块的 DEVICE 网络定义。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (XFB01B)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时请更换以下基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。 XFB01B 基板
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
		2	DEVICE 定义文件 2 不能向指定的工作站传输。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 【XFB01 基板】 ・对象 DEVICE 定义文件的设定。维护模式对象的 DEVICE 网络基板的 IO 模块设定・维护模式的 IO 模块的 DEVICE 网络定义。
				基板不良 (XFB01B)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时请更换以下基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。 XFB01B 基板
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0500	7 段码处理准备未结束			设定不良	(1) 确认一下设定。 • 命令实效周期
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0510	软件版本不一致	0		基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0520	最大轴数限定值异常	0		设定不良	(1) 请确认一下设定。 • 维护模式的控制轴组设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。更换 YCP01 基板。 换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0600	MEDAR 状态异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0601	MEDAR 诊断异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0602	MEDAR 版本异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0603	MEDAR 校准异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0604	MEDAR 模式转换异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0605	MEDAR 日程传送异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0606	MEDAR 异常 1			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0607	MEDAR 异常 2			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0608	MEDAR 焊机不匹配			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0609	MEDAR 参数异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0610	MEDAR 分档器传送异常			MADER 延时异常	请参考 MEDAR 功能说明书。
0710	在梯形图初始化异常			数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0720	梯形图程序异常	1	继电器的指定有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		2	计数器编号的指定有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	不正确的命令被输入。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		4	输出计数器被重复使用。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		5	输出继电器重复使用。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
		6	存在未连接的继电器。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
		7	STR 命令数超过允许值。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		8	AND-STR 命令数超过允许值。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		9	CNT 命令构成里有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
		10	限位块的前端是在 STR 以外命令开始的。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
		11	机械代码超极限。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		12	最终命令不是 END。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		13	PART 命令有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		14	GOUT 命令有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		15	运算数不正确。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		16	常数值不正确。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		17	点容量超过了允许值。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		18	演算命令数超过了允许值。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		19	CNT 或者是 TMR 命令构成有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时，在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		20	JMP-LABEL 构成里有错误。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		21	JMP 前端的标签没有。	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 在维护模式下把该数据初始化后安装上备份好的数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0800	文件备份错误 (YCP01CF)		YCP01 基板的 CompactFlash 管理领域出现了破坏。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0801	文件安装错误 (YCP01CF)			基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
0802	文件 I/O 错误 (YCP01CF)			基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0803	文件错误		机种参数 mecha • rom 安装时, 发生了异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0810	TOYOPUC 分配定义异常	1	分配设定信息的输出输入方向数据有错误。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPUC 基板的 PCI 插头
		3	在分配设定信息的输入侧设定里, TOYOPUC 的 R 计数器开始标号设定超过了 R 计数器的上限。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		4	在分配设定信息的输出侧里，TOYOPUC 的输入侧 R 计数器的使用数设定超过了 R 计数器的上限。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		5	分配设定信息的输入输出侧设定里，CIO 的 M 计数器的使用数设定超过了 M 计数器的上限。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		8	分配设定信息的输入输出方向的机种分别设定出现问题。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		9	分配设定信息的输入方向的机种分别设定里有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		10	分配设定信息的系统数据的机种分别指定出现了错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		12	分配设定信息的系统数据 【各轴脉冲现在值】里使用的计数器数值的指定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		14	分配设定信息的系统数据 【直角坐标系现在值】里使用的计数器数值的设定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		16	分配设定信息的系统数据 【焊接信息】里使用的计数器数值的设定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		18	分配设定信息的系统数据 【任务信息】里使用的计数器数值的设定有问题。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		20	分配设定信息的系统数据 【执行程序信息】里使用的计数器数值的指定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		22	分配设定信息的系统数据 【指令信息】里使用的计数器数值的指定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		23	分配设定信息的系统数据 【报警 / 错误 / 信息】里使用的计数器的数值指定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		30	分配设定信息的输入设定里，TOYOPUC 的 R 计数器的开始信号指定超过了 R 计数器的上限。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		31	分配设定信息的输入侧设定里，TOYOPUC 的输入侧 R 计数器的使用数值设定超过了 R 计数器的上限。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		32	分配设定信息的输入侧设定里，CIO 的 M 计数器的使用数设定超过了 M 计数器的上限。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 ·TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		34	分配设定信息的系统数据【基准时间设定信息】的使用计数器数值的设定有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ·TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 ·TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		41	分配设定信息的输出侧设定，TOYOPUC 的 R 计数器的指定里有重复个数。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ·TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		42	分配设定信息的输出设定，CIO 的 M 计数器的指定里有重复个数。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		44	分配设定信息的输入侧设定，TOYOPUC 的 R 计数器的指定里有重复个数。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
		45	分配设定信息的输入设定，CIO 的 M 计数器的指定里有重复个数。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • TOYOPUC 的分配设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 再插入电源。 (2) 发生报警时，请确认以下插头的连接、插入状态。 • TOYOPCU 基板的 PCI 插头
0900	监视时间错误（YIF 基板）		YIF 基板检出监视时钟输入。	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS・BIN 数据。
0901	监视时钟错误（YCP02#1）		在 CP02#1 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良（YCP02 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据 • YCP02 基板
0902	监视时钟错误（YCP02#2）		在 CP02#2 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良（YCP02 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据 • YCP02 基板

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
0903	监视时钟错误 (YCP02#3)		在 CP02#3 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0904	监视时钟错误 (YCP02#4)		在 CP02#4 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0905	监视时钟错误 (YCP02#5)		在 CP02#5 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0906	监视时钟错误 (YCP02#6)		在 CP02#6 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0907	监视时钟错误 (YCP02#7)		在 CP02#7 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0908	监视时钟错误 (YCP02#8)		在 CP02#8 基板上检出了监视时钟错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0910	CPU 错误 (YCP01)	1	检出 CPU 异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0911	CPU 错误 (YCP02#1)		检出 CPU 异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0912	CPU 错误 (YCP02#2)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0913	CPU 错误 (YCP02#3)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0914	CPU 错误 (YCP02#4)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0915	CPU 错误 (YCP02#5)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0916	CPU 错误 (YCP02#6)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0917	CPU 错误 (YCP02#7)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0918	CPU 错误 (YCP02#8)		CPU 异常检出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 维护模式的选项基板
				基板不良 (YCP02 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据 • YCP02 基板
0920	总线错误 (YCP01)	1	是 YCP01 基板的插入驱动源。JL 电极不能正常动作。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
0950	CPU 错误 (EAXA#1)		检出伺服基板 #1 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0951	CPU 错误 (EAXA#2)		检出伺服基板 #2 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0952	CPU 错误 (EAXA#3)		检出伺服基板 #3 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0953	CPU 错误 (EAXA#4)		检出伺服基板 #4 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0954	CPU 错误 (EAXA#5)		检出伺服基板 #5 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0955	CPU 错误 (EAXA#6)		检出伺服基板 #6 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0956	CPU 错误 (EAXA#7)		检出伺服基板 #7 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
0957	CPU 错误 (EAXA#8)		检出伺服基板 #8 的 CPU 异常。	连接不良	(1) 再次接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认电缆、插头的连接、装入状态。 • EAXA 基板的 CN509 电缆 • EAXA 基板插头 CN515/516 电缆 • YIF01 基板的 PCI 插头 • YIF 基板插头 CN113 的电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请把事前保存好的 CMOS 数据进行安装。
1000	ROM 错误 (YCP01)			软件工作异常	(1) 请复位报警。 (2) 再发报警时, 在维护模式发生下保存 CMOS • BIN 数据并把发生时的状况告知我公司。
1001	ROM 错误 (EAXA01)	10	在 1*: EEPROM 发生了和数确认报警 (*: 轴编号)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。
		20	写入了许可标示后的 SRDY 信号却不能准备好。(EEPROM 写入异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据
		21	写入了禁止标识后的 SRDY 信号却不能准备好。(EEPROM 写入禁止异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据
		22	写入擦去注释后的 SRDY 信号却没有准备好。(EEPROM 擦去异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	写入区域注释后的 SRDY 信号却没有准备好。(EEPROM 清除异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		24	写入数据后的 SRDY 信号却没有准备好。(EEPROM 写入异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		25	进行数据读取的 SRDY 信号却没有准备好。(EEPROM 读入异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
		26	写入数据变成检出 NG。(EEPROM Verify 异常)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1003	ROM 错误 (YCP02)				
1030	内存错误 (参数文件)	0	RCD, RCxG 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		1	ROxG 参数异常	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		2	SVD, SVxG 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		3	SVMxG 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		4	S1CxG, S2C, S3C, S4C 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		5	S1D, S2D, S3D, S4D 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		6	CIO 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		7	FD 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		8	A1P 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		9	RS 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		10	S1E 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		11	SVxB 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		12	AMCxG 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		13	SVPxG 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		14	MFxG 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		15	SVxS 参数错误	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
1031	内存错误 (动作指令部 1)	0	「GETFILE」命令、「SETFILE」命令执行对象文件	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		1	原点位置对准文件	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	工具文件	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		3	用户坐标文件	数据异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		4	机器人间的校准文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		5	工具校准文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		6	摆动振幅特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		7	原点位置补偿数据文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		8	传送校准文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		9	手臂、工具防止干涉文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		20	摆动文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		21	焊机特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		22	焊接条件辅助文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		23	焊接开始条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		24	焊接结束条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		25	COMARC 条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		26	COMARC 数据文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		27	启动修正条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时, 在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		28	喷涂特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		29	喷涂条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		30	多层焊检索文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		31	多层焊条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		32	传感器监视条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		34	传送特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		35	冲压特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		36	伺服定位条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		37	点焊焊机特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		38	焊钳特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		39	伺服焊钳特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		40	伺服焊钳加压力文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		41	焊钳空打加压力文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		42	预定 OT# 输出文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		43	预定 OG# 输出文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		44	搬运条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		45	切断形状特性	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		46	点焊（通用）输入输出信号定义文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		47	直线伺服定位条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		48	宏程序定义文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		49	喷涂量补偿条件文件（喷涂）	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		50	喷涂量补偿条件文件（底涂）	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		51	弧焊监视文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		53	程序登录文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		54	喷涂机器文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		55	喷涂系统文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		56	喷涂条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		57	喷涂特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		58	EVB 焊钳文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		59	喷涂填充文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		60	焊接脉冲条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		61	间隙文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		62	直线测量特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		63	测量传感器特性文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		64	传送特性补助文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		65	激光焊接来事条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		66	激光焊接结束条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		67	排列条件文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		68	焊钳加压力文件	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。
		69	主坐标登录位置	数据异常	(1) 再接通电源。(2) 再发报警时，在维护模式下该数据初始化后安装备份数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1050	安装处理错误（系统部）	1	动作指令部安装未结束	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		2	发生再现错误	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		3	SPOT 管理文件的安装未完。	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1051	安装处理错误 (动作指令部)	1	伺服控制部不能正常启动时发生的。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
		2	伺服控制部位不能传送上次电源关闭的位置时发生。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
		3	伺服控制部分不能接受上次电源 OFF 时的位置时发生。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
		5	不能向伺服控制部要求对接 (PICK) 轴的 PG 电源 ON 时发生	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		6	伺服控制部对接（PICK）轴的 PG 电源不能关闭时发生。	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		7	对伺服控制部不能要求反馈脉冲时发生。	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		8	伺服控制部不能作成反馈脉冲时发生。	基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	不能要求计算部的初始化时	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		10	演算部不能初始化时发生	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		11	不能要求制作当前值时发生	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		12	不能制作当前值时发生	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
1053	系统错误 (注释)		子码 1 ~ 8: 注释处理时显示软件内部异常的编码。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
1101	系统错误 (机械部分部)		子码 1 ~ 6: 软件内部控制错误	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
1102	系统错误 (应用部)		子码 1 ~ 526: 软件内部控制错误	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
1103	系统错误 (注释)			软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
1104	系统错误 (输入输出部)		子码 1000_0000: I/O 模块设定不良	连接不良	(1) 再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下电缆、插头的插入状态。 • YIU 单元的通信插头 CN300 • 电源插头 CN304 • YIU 单元和增加的 I/O 基板电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				设定不良	(1) 再接通电源。 (2) 再发现象时，请在维护模式再设定 IO 模块。 (3) 前项的对策再发后，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时的状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
1105	系统报警（伺服）	0	对于控制部的注释处理没有。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。YIF 基板更换后请安装事前保存好的 CMOS • BIN 数据。
		15	编码器的电源控制处理有异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据
		21	报警发生轴进行处理要求。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时请再接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据
		23	对于通用伺服包进行处理要求。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		30	直线伺服浮动不能应对 RC 参数指定的机器人类型。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		37	直线伺服浮动执行中，机器人（B 轴）通过了特异点。	设定不良	(1) 确认以下设定。 直线伺服浮动执行中机器人（B 轴）对 JOB 进行修改使之不能通过特异点。
		47	报警编号不正常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		52	执行焊钳控制注释时发生了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		60	伺服焊钳轴无极限功能进行了有效指定。	设定不良	(1) 确认以下设定。该轴的无极限功能设定为无效。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		100	不是执行通用 10MS 处理程序的时间却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		101	不是执行段 G 处理程序的时间却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		103	不是执行通用 2MS 处理程序的时间，却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		105	不是执行计算处理程序的时间却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		106	不是执行动力补偿处理程序的时间，却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		107	不是执行伺服通信（CERF）送信处理程序的时间，但却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		108	不是执行伺服通信（CERF）接收处理程序的时间，却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		109	不是执行段 R 处理程序的时间，却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		110	通用 3 时钟程序执行时序错误程序在未期望的时间执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		112	不是执行段 OPT1 处理程序的时间，却执行了此程序。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据
		113	不是执行段 OPT2 处理程序的时间，却执行了。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据
		120	通用 10MS 处理程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		121	段 G 程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		123	通用 2MS 处理程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		125	动力运算程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		126	动力补偿程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		127	CERF 发送程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		128	动力运算程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		129	CERF 接收程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		130	段 R 程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		131	段 E 程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		132	段 OPT1 程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		133	段 OPT3 程序在时间表设定的时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
		151	平均化时间不是偶数。		
		303	夹具机器人挠曲补偿基座力矩和目标力矩的差值比阈值大。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		500	FP 计数器的整合性发生异常。	基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时请再接通电源） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据
				软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1000	SVD 参数确认项目数不一致。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1001	SV 参数确认项目不一致。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1002	SVM 参数确认项目不一致	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1003	SVP 参数确认项目不一致	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		1004	AMC 参数确认项目不一致	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1005	MFG 参数确认项目不一致	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1006	MFA 参数确认项目不一致	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		1007	SVC 参数确认项目不一致	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		2100	在目标基板里动作软件没有被使用。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		3000	通用伺服包的参数编号不是有效的。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		4000	动作注释执行在一定时间内没有结束。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		7100	速度比率不正确	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		7200	插补周期比设定值短。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		7400	类别 1 缓冲区域初始化没有完成。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
		32807	串行编码器的最初通信未发生报警。	连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，接通电源。） (2) 发生报警时，请确认以下电缆、插头及插入状态。 • EAXA01-CN508
1109	系统错误（传送）				
1200	柜内温度异常			控制柜内温度上升	控制柜内冷却后，请接通电源。
				连接不良	(1) 接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆的连接状态。 • YPS 单元的冷却风扇电源电缆 CN159
				单元不良（YPS 单元）	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时，请更换以下单元。 • YPS 单元
1204	通信错误（IO 模块）	****_ ****_ ****_ ****	通信错误点（串行通信连接的 IO 模块的通信编号）显示字节。0: 正常 / 1: 异常	连接不良	请确认一下插入 / 连接。 • 对应编号的 IO 模块 MII 通信电缆。 • （M II 通信最终端的情况）终端电阻 • 对应的 IO 模块的 24V 电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				IO 模块故障	更换对应编号的 IO 模块。
				电源故障	更换对应的编号 IO 模块 24V 电源。
				YIF01 基板故障	请保存 CMOS・BIN 文件。 更换 YIF 基板。安装保存好的 CMOS・BIN。
1209	外部 WDT 故障 (YIF01)		子码 0000_0001: PLD 用回路 1 检出异常。 0000_0010: PLD 回路 2 检出异常。 0000_0011: PLD 回路 1 和回路 2 检出异常。	基板故障	更换 YIF01 基板。
				基板不良	更换 YIF 基板，进行初始化。
1213	相互 WDT 错误 (YIF01)		子码 0000_0001: PLD 用回路 1 点出异常 0000_0010: PLD 用回路 2 检出异常。 0000_0011: PLD 回路 1 和回路 2 检出异常。	设定不良	PPESP、PBESP、EXESP、SAF 进行以上其中的信号确认 。
				基板不良	更换 YIF01 基板，进行初始化。
1219	其他外部的 WDT 错误 (YIF 基板)		子码 0000_0001: PLD 用回路 1 点出异常 0000_0010: PLD 用回路 2 检出异常。 0000_0011: PLD 回路 1 和回路 2 检出异常	连接不良	确认一下插入连接。 ・发生不一致型号配线 ・YIF 基板
				基板	更换 YIF 基板，进行初始化。
1220	LAN 通信参数异常。	1	Ethernet 功能使用的 IP 地址没有正确设定。		(1) 请确认以下设定。 ・维护模式下的网络 IP 地址设定。
		2	Ethernet 功能使用的 IP 地址没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・维护模式的网络主子网络。
		3	Ethernet 功能使用的缺省通路没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・维护模式的网络缺省通路。
		4	Ethernet 功能使用的对方地址没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 维护模式的网络的主机。(主机 PC)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		30	Ethernet 功能在 SNTP 功能里使用的动作参数没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络的 SNTP 设定。
		31	Ethernet 功能的 SNTP 使用的 SNTP 网络硬盘的 IP 地址没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络 SNTP 设定。
		32	Ethernet 功能的 SNTP 使用的网络硬盘的主机名设定不正确。	设定不良	1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络 SNTP 设定。
		33	Ethernet 功能使用的 SNTPDHCP 参数没有正确设定。	设定不良	1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络 SNTP 设定。
		70	Ethernet 功能使用的主机名没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 维护模式的网络的主机。(主机 PC)
		71	Ethernet 功能使用的 DNS 网络硬盘的 IP 地址没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络 DNS 设定。
		73	Ethernet 功能的 DNS 使用的 DHCP 参数设定不正确。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络 DNS 设定。
		74	Ethernet 功能的 DNS 使用的 DHCP 参数设定不正确。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的网络 DNS 设定。
		75	Ethernet 功能使用的注释参数设定不正确。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式下的网络域名。
1221	以太网初始化异常	1	Ethernet 工作的 DEVICE 初始化发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	Ethernet 功能的 IP 地址设定里发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		3	Ethernet 功能的子网络任务设定处理里出现了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		4	Ethernet 功能的缺省通路处理发生了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		5	Ethernet 功能的主机名设定处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		6	Ethernet 功能 MAC 地址获取处理出现了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		20	Ethernet 功能的 WEB 伺服任务生成处理时, 出现了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		21	Ethernet 功能的 FTP 伺服子任务生成处理出现了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		22	Ethernet 功能的 FTP 客户任务生成处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		30	Ethernet 功能的访问排他用的信号机生成处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		50	Ethernet 功能的访问排他用的信号机生成处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		51	Ethernet 功能的 FTP 伺服任务管理 I0 获取处理发生了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		59	Ethernet 功能的 DHCP 获取项目设定发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		60	Ethernet 功能的 DHCP 初始化处理发生了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		61	Ethernet 功能的 DHCP 通信发生了异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		62	Ethernet 功能的 DHCP 从网络硬盘的信息获得在规定的时间内没有完成。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		63	Ethernet 功能的 DHCP 从伺服获得的信息有不正确的。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		64	Ethernet 功能的子网络任务获得处理发生异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		65	Ethernet 功能的 DNCP 从 DNS 移动硬盘获得处理发生异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		66	Ethernet 功能的 DNCP 从 Ethernet 功能 DNS 注释获得处理发生异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
		67	Ethernet 功能的 DHCPSTP 存储器地址获取处理发生异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
		68	Etherne 功能的 DHCP 地址获得处理发生了异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
		69	Ethernet 功能的 DNCP 接口构造体的补偿处理发生异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
		70	Ethernet 功能的 DNS 分解器的初始化发生异常。	基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				设定不良	(1) 确认以下设定。 • DHCP 伺服动作。 • 网络状况
		71	Ethernet 功能的 DNS 的分解器设定发生异常。	设定不良	(1) 请确认一下设定。 • 域名 • DNS 关联设定 • DHCP 存储器的动作。 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		72	Ethernet 功能的 DNS 分解器设定里发生了参数设定异常。	设定不良	(1) 请确认一下设定。 • 域名 • DNS 关联设定 • DHCP 存储器的动作。 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		73	Ethernet 功能的 DNS 分解器设定里发生了模式设定异常。	设定不良	(1) 请确认一下设定。 • 域名 • DNS 关联设定 • DHCP 存储器的动作。 • 网络状况

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		80	Ethernet 功能的基本程序库的初始化处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		81	Ethernet 功能的基本程序库以外的初始化处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		100	Ethernet 功能的 DHCP 的 IP 地址获取处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		240	Ethernet 功能的 Telnet (现在存储器用) 的启动处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
		241	Ethernet 功能的 Telnet (扩展) 的启动处理发生异常。	软件工作异常	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生状况告知我司服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
1222	IP 地址获得失败 (DHCP)		DHCP 不能获取 IP 地址。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 网络硬盘动作 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时接通电源。) (2) 再发报警时请确认一下电缆、电缆连接、及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
1300	CPU 同步异常同步異常			连接不良	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。
1301	通信错误 (伺服)	0	通信状态异常	连接不良	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS • BIN 数据。
		1	时钟显示异常	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS • BIN 数据。
		2	JL0101 报警	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
		3	通信状态异常	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	数据整合性异常	连接不良	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
				软件动作异常	((1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司服务部门。
1302	通信错误 (伺服 I/O)	1	伺服 I0 通信 (JL098) 的定义没有发生。(环路回送)	基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
		2	伺服 I0 通讯（JL098）的接收状态异常。（定义未发生）	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
		4	伺服 I0 通讯（JL098）缓冲切换状态异常。（时钟显示异常）	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
		5	伺服 I0 通讯（JL098）的接收状态异常。（指令暂停）	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		0010	基板不良或者继续不完全。伺服 I0 通信（JL098）的通信环路回送值异常。（上位 2 位数是连接单元的编号）	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN517 • YSU01-CN202
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
		0011	JL098 的接收地址和发送地址不一致。（上位两位数是连接单元的编号）	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
		0012	JL098 的接收缓冲异常（上位 2 位数连接单元编号）	连接不良	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 ・EAXA01-CN517 ・YSU01-CN202
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
1303	伺服计算错误		数据 [X _____] 发生程序 10000: 观察控制 20000: 高精度轨迹控制 30000: 动力 40000: 干扰观察控制 数据 [__ YYY __] 报警内容 数据 [_____ Z] 物理轴编号	工具文件设定异常	(1) 请确认以下设定。 请重新设定工具文件。 (质量、重心位置的单位, +- 的确认)
				电机负荷异常	(1) 请确认以下。 机器人承重巨大负荷。京重新确认工具・工件极运行条件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1304	外部轴基板未装			设定不良	(1) 请确认以下设定。 请确认外部轴制定的参数设定。
				连接不良	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN517 • YSU01-CN202
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。
1306	放大器型号不匹配		子码: 显示发生报警轴。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 根据基板上记载的型号, 确认更换前和更换后的放大器的容量。 • 外部轴安装时配置所选择的放大器和实际安装时安装的放大器是否一致。 参考参数: SVPxG232 ~
				连接不良	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN517 • YSU01-CN202
				模块不良 (放大器)	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时请更换放大器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1307	编码器类型不匹配		子码：显示发生报警轴。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 根据基板上记载的型号，确认更换前和更换后的电机型号。 • 外部轴安装时配置所选择的电机和实际安装时安装的电机是否一致。
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请更换伺服包。
				软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司。
1308	整流器类型不匹配		子码：显示发生报警的编码器物理编号。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 根据基板上记载的型号，确认更换前和更换后的整流器型号。 • 外部轴安装时配置所选择的整流器和实际安装时安装的整流器是否一致 参考参数：SVCxB040~
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				软件动作异常	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司。
1309	硬件异常 (整流器)			模块不良 (整流器)	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时请更换伺服包。
1310	充电异常 (整流器)			模块不良 (整流器)	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。) (2) 再发报警时请更换伺服包。
				一次电源不良	通过万用表等, 要确保一次电源电压正常。
1311	A/D 检出异常 (整流器)			模块不良 (整流器)	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。) (2) 再发报警时请更换伺服包。
1312	ID 异常 (整流器)		子码: 显示发生报警的物理编号。	模块不良 (整流器)	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。) (2) 再发报警时请更换伺服包。
1313	指令异常 (伺服)			软件动作异常	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司。
1314	参数对照异常 (伺服)			软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1315	伺服包异常（伺服）			模块不良（整流器）	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请更换伺服包。
1316	通信时钟显示错误（伺服）			连接不良	(1) 报警复位（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接极插入状态。 • EAXA01-CN515 • YIF01-CN113
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。更换后请安装已经备份好的 CMOS・BIN 数据。
1317	指令暂停（伺服）			软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司。
1318	指令执行不可（伺服）			软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据。并把发生当时的操作顺序告知我司。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1319	串行编码器模块异常			模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请更换编码器。
1320	串行编码器传感器错误			模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请更换编码器。
1321	抱闸基板异常			连接不良	请确认抱闸基板回转的配线连接。
1322	抱闸基板粘连			基板不良（YBK 基板）	请更换抱闸基板主回路遮断用继电器。
1325	通信错误（编码器）		子码：显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时请更换编码器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
1326	编码器绝对数据异常		子码: 显示发生报警轴。	模块不良 (编码器)	(1) 请确认以下设定。 请更换该电机 (编码器)。 • 发生报警后请确认位置。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。
				外部环境	(1) 下请确认一下设定。 • 机器人本体的连接状态。确认没有安装在强磁场内。 发生报警后确认位置。
1327	编码器速度异常		子码: 显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				编码器不良	请更换该电机 (编码器)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块（抱闸）	(1) 请确认以下设定。 确认抱闸松动、控制抱闸继电器无异常。
1328	编码器异常		子码：显示发生报警轴	连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请更换编码器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1329	串行编码器编码器指令执行异常		子码：显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（发生重大故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请更换编码器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1330	宏程序运行异常		子码：显示发生报警轴。	基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1331	整流器充电异常（整流器）			模块不良（整流器）	(1) 报警复位。（重故障时接通电源。） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				一次电源不良	确认一次电源电压正常。
				连接不良	(1) 报警复位。（发生重大故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
1332	位置错误			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				杂音影响	请确认以下设定。 • 确认机器人本体的接状态。 • 电机动力线安装磁环。
1333	位置错误 (串行编码器)			基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				杂音影响	请确认以下设定。 • 确认机器人本体的接状态。 • 电机动力线安装磁环。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1335	编码器复位未完成		子码：显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				电池不良	【机器人轴】 请更换机器人内部的电池。 【外部轴】 请确认外部轴电池电压。
				连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆。 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位。（重故障时接通电源。） (2) 再发报警时，请更换编码器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1339	速度限制超程异常			设定不良	确认 JOB。
1341	伺服超程异常			动作范围异常	确认机器人在超程极限开关时的动作。
				连接不良	确认超程线。
1343	通信错误（整流器）	001	通信任务栏异常 （最上位位数是物理整流器编号）	连接不良	(1) 报警复位。（发生重大故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 再发报警时请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
		002	指令暂停 （最上位位数是物理整流器编号）	连接不良	(1) 报警复位。（发生重大故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 再发报警时请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把当时的操作顺序告知我司服务部门。
		003	送信缓冲 FULL (最上位位数是物理整流器编号)	连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				整流器不良	请更换整流器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把当时的操作顺序告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		004	CRC-16 异常 (*: 整流器编号) (最上位位数是物理整流器编号)	连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良 (整流器)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 再发报警时请更换伺服包。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。
				软件动作异常	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源) (2) 发生报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把当时的操作顺序告知我司服务部门。
		005	报警码接收 (*: 整流器编号) 最上位位数是物理整流器编号)	连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时, 请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良 (整流器)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 再发报警时请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把当时的操作顺序告知我司服务部门。
		006	接收指令异常（*：整流器编号） （最上位位数是物理整流器编号）	连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 再发报警时请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
				软件动作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把当时的操作顺序告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1345	安全回路信号不一致（伺服）		子码：显示发生报警的接通单元和信号。 X：接通单元 1： 接通单元 1（TU # 1） 2： 接通单元 2（TU # 2） 3： 接通单元 3（TU # 3） 4： 接通单元 4（TU # 4） 5： 接通单元 5（TU # 5） 6： 接通单元 6（TU # 6） YY： 不一致的信号 01： KMMA 信号不一致错误 02： SVMMAIN 信号不一致错误 03： SVMMAIN1・2 信号不一致错误 04： IORDY 信信号不一致错误 05： ONEN 信号不一致错误 06： FUCUT 信号不一致错误 07： SHOCK1 信号不一致错误 08： EXOT 信号不一致错误 09： OT 信号不一致错误 10： TUSONER 信号不一致错误 11： SVCMPER 信号不一致错误 12： TCER 信号不一致错误 13： SON__OUT 信号不一致错误 14： BRRVER 信号不一致错误 60： 伺服基板异常输出信号不一致错误 61： 主任务状态（B 节点）信号不一致错误 62： 主任务状态（A 节点）信号不一致错误 63： 主任务控制继电器信号不一致错误 64： OT 恢复输入信号不一致 65： 外部 WDT 超程输入信号不一致错误 66： 抱闸释放控制信号 1FB 输入信号不一致错误 " 例) 子码 208 接通单元 2（TU # 2）的 EXOT 信号不一致错误 "	连接不良	发生不一致的 2 重化信号，要确认 2 重信号是一致的。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1349	动力失去检出 (EAXA01/02)			瞬间停电	确认一次电源不能低下。
1350	接通单元类型不一致				
1352	串行编码器补偿错误		子码：显示发生报警轴	连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良 (编码器)	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源) (2) 再发报警时请更换编码器。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1355	串行编码器多回转范围异常		子码：显示发生报警轴	连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				连接不良	(1) 报警复位。(发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位。(重故障时请接通电源) (2) 再发报警时请更换编码器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。(重故障是请接通电源。)(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1356	无效轴指定错误			设定不良	确认程序设定。
1357	加压错误			设定不良	确认程序设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1360	PA 基板未安装			连接不良	确认 PA 基板的插入及连接。
1400	传送带编码器异常				
1401	传送带动作模式变更不可以				
1402	有无平移数据计数极限超程				
1403	有无平移数据位置极限超程				
1404	车种平移数据计数极限超程				
1405	种类分别平移数据计数极限超程				
1406	开始平移数据计数极限超程				
1407	开始平移数据位置极限超程				
1420	系统错误（弯曲）				
1421	直线刻度编码器异常				
1422	编码器输入变更不可编辑				
1430	冲压编码器异常				
1431	冲压数据接收异常				
1432	冲压编码器数据异常				
1500	PLD 内部项目监视错误 （伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。
1501	SVMX 继电器粘着检出 （伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1502	接触器粘连错误（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1503	输入比较错误（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1504	TUSON 继电器粘连（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1506	主接触器继电器保险丝断线（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1507	S_ON 继电器保险丝断线（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1508	相互 WDT 错误（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1509	外部 WDT 超程（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1510	外部 WDT 故障（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1511	串行通信反复回路确认错误 (伺服 I/O)			基板不良 (YPU 单元)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1512	电源专用风扇报警 (伺服)			连接不良	确认 CPS 电源冷却风扇电源电缆的连接。
				模块不良 (CPS)	确认 CPS 电源冷却风扇动作。 更换 CPSC 电源单元。
				设置不良	确认不要堵住排气口和吸气口。
1513	电源设备过热 (伺服)			控制柜内温度上升	控制柜内冷却后, 请接通电源。
				连接不良	确认 CPS 电源冷却风扇的电源电缆的连接。
				模块不良 (CPS)	请更换 CPS 电源。
1514	过热 (放大器)			放大器温度上升	放大器冷却后, 请接通电源。
1515	SON_OUT 继电器粘连 (伺服 I/O)			基板不良 (YPU 单元)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1516	BRR CER 继电器粘连 (伺服 I/O)			基板不良 (YPU 单元)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
1530	绝对值数据错误 (伺服 2)			基板不良 (YPU	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YPU 单元。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。
				模块不良 (电机)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 发生报警时, 请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1531	门阵列 1 异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1532	门阵列 2 异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1533	绝对值编码器错误 （伺服 2）			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				干涉影响	确认干涉源，采取对策。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1534	接地（伺服 2）			接地	电源动力线的 U、V、W 相接地、相间短路。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1535	时钟检出器异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1536	电流反馈 U 相异常（伺服 2）			连接不良	请确认电机电源线的连接。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1537	电流反馈 V 相异常（伺服 2）			连接不良	请确认电机电源线的连接。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1538	增量编码器初期脉冲异常 (SV2)			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				干涉影响	确认干涉源，采取对策。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1539	伺服 ON 指令无效（伺服 2）			设定不良	更换伺服包。
1540	振动检出（伺服 2）			设定不良	确认机器人动作条件（外部确认、负荷条件等）的设定。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障是请接通电源。）(2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
1541	全封闭串行编码器子校验错误 SV2)			模块不良（串行变换单元）	请更换串行更换单元。
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1542	全封闭串行编码器数据错误（伺服 2）			模块不良（串行变换单元）	更换串行更换单元。
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1543	模块错误（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1544	全封闭串行编码器标示异常（伺服）			模块不良（串行变更单元）	更换串行更换单元。
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
1545	全封闭串行变换单元通信异常（SV2）			连接不良	请确认以下插入 / 连接。 • 串行更换单元 • 伺服包间电缆
				干涉影响	确认干涉源，采取对策。
				模块不良（串行更换单元）	请更换串行更换单元。
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
1546	机电连杆 2 个传送周期设定异常（伺服 2）		MECHATROLINK 通信的传送周期设定有误。	设定不良	请确认 MECHATROLINK 传送周期设定。
1547	电流反馈异常			接地	电源动力线的 U、V、W 相要接地并相互短路。
				模块不良（放大器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换放大器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
1550	参数破坏（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1551	主回路检出部异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1552	参数设定异常（伺服 2）			设定不良	请确认参数设定。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1553	组合设定异常（伺服 2）			设定不良	根据伺服包和电机型号确认各个的额定电流，是否符合式样书。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1554	过电流（伺服 2）			接地	电机线的 U・V・W 相接地，并相互间短路。
				控制柜内温度上升	控制柜内冷却后，请再接通电源。
				设定不良	请确认机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）的设定。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1555	编码器备份异常（伺服 2）			电压不良	请确认编码器的备份电池的电压。
				连接不良	请确认以下插入及连接。 • 编码器的备份电池 • 编码器间
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1556	编码器内部数据异常（伺服 2）			模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1557	编码器绝对值异常（伺服 2）			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1558	编码器速度异常 （伺服 2）			模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换编码器。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1559	通信用门阵列异常 （伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1560	系统错误（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1561	PG 断线 -A/B 相（伺服 2）			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				干涉影响	请确认干涉源，采取对策。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1562	PG 断線 -C 相（伺服 2）			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				干涉影响	确认干涉源，采取对策。 。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1563	编码器多转极限设定异常 （伺服 2）			模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1564	通信错误（编码器） (2)			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				干涉影响	请确认干涉源采取对策。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1565	编码器参数异常（伺服 2）			模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1566	编码器回转补偿异常（伺服2）			连接不良	(1) 报警复位。（发生重故障时请接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆插头的连接及插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				干涉影响	请确认干涉源采取对策。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1567	编码器多回转极限不一致（伺服2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1568	无选项（伺服2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1569	选项暂停（伺服2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1570	选项 WDC 异常（伺服2）				

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1571	通信时钟状态错误（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1572	通信错误（伺服 2）			连接不良	请确认 MECHATROLINK 通信电缆的连接。
				杂音影响	请确认杂音源并采取对策。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1573	伺服包故障（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1574	初期连接异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1575	伺服包 WDC 异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1576	指令执行未完（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1577	主回路应答错误（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1578	电机线断线报警（伺服 2）			连接不良	请确认电机动力线的连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1579	电机线断线报警 2 （伺服 2）			连接不良	确认电机电源线的连接。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1580	选项 I/F 错误（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1581	NS600 错误（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1582	电流检出异常（伺服 2）			连接不良	确认电机动力线连接。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1583	位相错误检出（伺服 2）			连接不良	编码器间的电缆连接确认。
				杂音影响	请确认杂音源并采取对策。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1584	磁极误检出（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1585	电机负荷位置间偏差过大（伺服 2）			连接不良	确认机械连接部位的连接。
1586	位置数据超程（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1587	标尺间距设定异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1588	分周设定异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1589	编码器类型不匹配（伺服 2）			模块不良（编码器）	确认参数设定，正常的话请更换编码器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1590	主电源配线错误（伺服 2）			连接不良	请确认供电电源的 AC/DC 连接。
				回生电阻不良	更换回生电阻。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1591	电机最高速度设定异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换伺服包。
1592	监视 PLD 异常 1（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时请更换 YPU 单元。更换请保存 CMOS・BIN。
1593	监视 PLD 异常 2（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时请更换 YPU 单元。更换请保存 CMOS・BIN。
1594	监视 PLD 异常 3（伺服 I/O）			基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时请更换 YPU 单元。更换请保存 CMOS・BIN。
1650	文件传送异常（伺服）	1	在动作指令执行的第一个数据通信里，没接收到最终数据时发生了异常。	软件工作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN，并把当时的操作顺序告知我司。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 在接通电源。 (2) 再发时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN，更换以下基板。 • EAXA 基板

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN，并更换 YCP01 基板。这时 YCP01 基板的 CF 卡要使用原来的卡。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 请接通电源。(2) 再发时，为维护模式下请保存 CMOS・BIN，更换 YIF 基板。之后在维护模式下安装事前备份好的 CMOS・BIN 数据。
		2	动作指令执行中途的数据通信里，没有接收第一回的数据时发生了异常。	基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
		3	动作指令执行时最终的数据通信里，没有接收第一回的数据时发生了异常。	基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1651	文件传送数据尺寸异常（伺服）	1	接收最终数据和接收缓冲尺寸不一致。	基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
		2	缓冲尺寸超程。	基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1652	DB 打开异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				软件工作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN，并把当时的操作顺序告知我司。
1653	母板插槽信号异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				软件工作异常	(1) 报警复位。（重故障时请接通电源） (2) 再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN，并把当时的操作顺序告知我司。
				模块不良（放大器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换放大器。
1654	多重 PG 电源 ON 要求（伺服）			设定不良	焊钳切换系统里，确认进行 PICK 轴没有再次进行 PICK。
1655	整流器指令异常（伺服）			模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换整流器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1656	轴无极限信息未做成（伺服）			设定不良	请进行 JOB 确认。 (1) 电源关闭再打开。 (2) 再发时，调查是必须的。请连接本公司服务部门。
1657	轴无极限指定错误（伺服）	1	轴无极限功能在有效轴使用了原点位置检出功能。轴无极限功能在有效轴内不能使用原点位置检出功能。	设定不良	把该轴的原点位置检出功能，或者轴无极限功能设定为无效。
		2	轴无极限功能在有效轴里使用了伺服浮动。轴无极限功能在有效轴不能使用伺服浮动功能。	设定不良	把该轴的伺服浮动功能，或者轴无极限功能设定为无效。
		3	轴无极限功能在有效轴里使用了多墨川编码器。轴无极限功能在有效轴不能使用，	设定不良	该轴的无极限功能设定为无效。
		4	轴无极限功能使用了有效轴通用伺服。轴无极限功能不能使用通用伺服。	设定不良	该轴的无极限功能请设定为无效。
1658	减速停止指定错误（伺服）	1	减速停止轴在有效轴执行了伺服浮动功能。减速停止功能在有效轴不能使用伺服浮动功能。	设定不良	进行 JOB 确认。
		2	减速机停止功能在有效轴里执行了指定轴速度控制功能。减速停止功能在有效轴不能使用指定轴速度控制功能。	设定不良	进行 JOB 确认。
1659	伺服焊钳切换 PG 电源 ON 异常（伺服）			设定不良	确认在焊钳切换系统里 PICK 进行轴再次进行 PICK。
1660	伺服焊钳切换伺服 ON 异常（伺服）			设定不良	确认在焊钳切换系统里 PICK 进行轴再次进行 PICK。
1661	伺服焊钳特性文件编号异常（伺服）			设定不良	进行 JOB 确认。
				文件设定不良	焊钳特性文件的确认。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1662	伺服焊钳加压文件编号异常 (伺服)			设定不良	确认 JOB。
				文件设定不良	请确认特性文件。
1663	伺服焊钳加压轴指定异常 (伺服)			设定不良	进行 JOB 确认。
				文件设定不良	焊钳特性文件确认。
1664	执行宏程序执行时间超程 (伺服)			基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
1665	宏程序同步异常 (伺服)			基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
1666	文件接收未完 (伺服)			基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
1667	分辨率换算常数异常 (伺 服)			基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1668	通用伺服指令生成不可以（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
1669	通用伺服指令码异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
1670	通用伺服设定异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
1671	通用伺服报警码异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。
1672	轴组切换 PG 电源 ON 异常（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请进行 JOB 确认。
1673	轴组切换伺服 ON 异常（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请进行 JOD 确认。
1674	控制则处理切换顺序异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1675	母板插槽读取信号异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1676	母板插槽写入信号异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1677	U 程序 BB 读取信号不一致（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1678	电机指令位置异常（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1679	外部轴抱闸保险丝断线（伺服）			基板不良（YBK 基板）	请更换 YBK01 的保险丝。
1680	通用 I/O 保险丝断线（伺服）			基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1681	抱闸电源异常（伺服）			基板不良（YBK 基板）	确认 BK01 电源线，如无异常请更换抱闸单元。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1682	外部抱闸电源异常（伺服）			基板不良（YBK 基板）	YBK01 的外部轴抱闸电源线如果没有异常的话，请更换抱闸单元。
1684	瞬间停电（力矩）（伺服）		发生瞬间停电，力矩饱和。	电压不良	确认不发生一次电源的低下。
				停电	确认瞬间停电的发生。
1685	瞬间停电（时间）（伺服）		瞬间停电超过一定时间以上。	电压不良	确认不发生一次电源的低下。
				停电	确认瞬间停电的发生。
1686	位置偏差饱和异常（伺服）			设定不良	确认机器人动作条件（外来确认、负荷条件）等设定。
				干涉异常	取掉机器人的干涉。
				连接不良	确认电机动力线的连接。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
				模块不良（放大器）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换放大器。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 发生报警时，请更换电机。
1800	机械安全单元系统错误（CPU1）	13	连接的 EAXA 基板信息在 YSU 单元的 CPU1 侧和 CPU2 侧不同。	单元不良（YSU）	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		14	在协调系统里，连接的 EAXA 基板信息在 YSU 单元的 CPU1 侧和 YSU 单元的 CPU2 侧不同。	单元不良（YSU）	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1801	伺服机械安全间通信断线 (CPU1)	0	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信断线。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
1802	机械安全单元初始化异常 (CPU1)	0	控制电源接通时 CPU1 的初始化失败。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
1803	机械安全单元 CPU 异常 (CPU1)	0	YSU 单元的 CPU1 侧发生监视器暂停。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
		2	CPU1 侧和 CPU2 侧的相互监视中, CPU1 侧发生监视器暂停。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
1804	机械安全单元自己诊断异常 (CPU1)	0	控制电源输入时 CPU1 侧监视器检出回路, 检出了异常。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1805	伺服机械安全间通信错误 (CPU1)	1	旋转 SW 设定的 【0】 EAXA 基板发生通信错误 (环路回送错误)。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
		2	旋转 SW 设定的 【1】 EAXA 基板发生通信错误 (环路回送错误)	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	旋转 SW 设定的 【2】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。
		4	旋转 SW 设定的 【3】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	旋转 SW 设定的 【4】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。
		6	旋转 SW 设定的 【5】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		7	旋转 SW 设定的 【6】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。
		8	旋转 SW 设定的 【7】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信发生错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		12	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信发生错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		13	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信发生错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		14	YSU 单元的通信控制 IC 检出错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
1806	伺服机械安全间通信 CRC 错误 (CPU1)	0		连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 ・EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时，请确认以下通信电缆。 ・EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1807	机械安全单元从局暂停 (CPU1)	1	存在 7 段码 LED(DS1) 没有显示 【d】 (在线) 的 EAXA 基板。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。
		2	存在 7 段码 LED(DS1) 没有显示 【d】 (在线) 的 EAXA 基板。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1808	机械安全单元从局未确认 (CPU1)	0		设定不良	维护模式再设定。
1809	机械安全单元电源电压异常 (CPU2)	0000_1100	CPU1 侧检出 CPU2 侧的 3・3V 过电压。	保险丝断	(1) 在接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 YSU 单元的 7 段码的 7 段 LED (DS1 或者 DS2) 灯灭：更换 YSU 单元的基板内的保险丝 (F3/F4)。
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		0000_1010	CPU1 侧检出 CPU2 侧的 3・3V 低电压	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		0000_0110	CPU1 侧检出 CPU2 侧的 24V 电源电压异常。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下电缆的连接。 • YSU 单元 (CN200 插头) 的电缆 • YPS 单元 (CN154 插头) 的电缆
				保险丝松了	(1) 在接通电源。 (2) 确认保险丝没有松动。再发报警时请更 YSU 单元的保险丝 (F1/F2)。保险丝在 YSU 单元的前面。
				保险丝断	(1) 在接通电源。 (2) 拔确认保险丝没有松动。再发报警时请更 YSU 单元的保险丝 (F1/F2)。保险丝在 YSU 单元的前面。
				短路・接地	(1) 请接通电源。 (2) 更换保险丝后再发报警时请确认以下内容。 显示 24V 电源异常的其他报警同时发生时，请确认从外部的 I/O 配线是否短路 / 接地。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1810	机械安全单元连接通信异常 (CPU1)	1	检出和其他 YSU 单元的未连接。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下内容。 • 请确认和其他的 YSU 单元连接的电缆的连接。 (3) 连接确认后, 再发报警时请更换通信电缆。
		2	检出和其他 YSU 单元的未连接。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下内容。 • 请确认和其他的 YSU 单元连接的电缆的连接。 (3) 连接确认后, 再发报警时请更换通信电缆。
1811	机械安全单元系统错误 (CPU2)	13	连接的 EAXA 基板信息在 YSU 单元的 CPU1 侧和 CPU2 侧不同。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
		14	在协调系统里, 连接的 EAXA 基板信息在 YSU 单元的 CPU1 侧和 YSU 单元的 CPU2 侧不同。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
1812	伺服 – 机械安全间通信断线 (CPU2)	0	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信断线。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS • BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
1813	机械安全单元初始化异常 (CPU2)		控制电源接通时 CPU2 初始化失败。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
1814	机械安全单元 CPU 异常 (CPU2)	0	YSU 单元的 CPU2 侧发生监视器暂停。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
		2	CPU1 侧和 CPU2 侧相互监视时, CPU2 侧发生监视器暂停。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
1815	机械安全单元自己诊断异常 (CPU2)	0	控制电源输入时 CPU2 侧监视器检出回路, 检出了异常。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
1816	伺服机械安全间通信错误 (CPU2)	1	旋转 SW 设定的 【0】 EAXA 基板发生通信错误 (环路回送错误)。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	旋转 SW 设定的【1】EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。
		3	旋转 SW 设定的【2】EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
		4	旋转 SW 设定的【3】EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时，请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
		5	旋转 SW 设定的【4】EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时，请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。
		6	旋转 SW 设定的 【5】 EAXA 基板发生通信错误 (环路回送错误)。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		7	旋转 SW 设定的 【6】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位 (重故障时请接通电源) (2) 更换了 YSU 后还发生报警, 报警再发时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN。
		8	旋转 SW 设定的 【7】 EAXA 基板发生通信错误（环路回送错误）。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时, 请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板 (CN518 插头) 和 YSU 单元 (CN202 插头) 间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前, 请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
		11	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信发生错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		12	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信发生错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		13	EAXA 基板和 YSU 单元间的通信发生错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		14	YSU 单元的通信控制 IC 检出错误。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
1817	伺服机械安全间通信 CRC 错误（CPU2）	0		连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时，请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1818	机械安全单元从局暂停（CPU2）	1	存在 7 段码 LED(DS1) 没有显示【d】（在线）的 EAXA 基板。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时，请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆
				单元不良（YSU）	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
		2	存在 7 段码 LED(DS1) 没有显示【d】（在线）的 EAXA 基板。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下电缆的连接。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆。 (3) 确认通信电缆的连接后再发报警时，请确认以下通信电缆。 • EAXA 基板（CN518 插头）和 YSU 单元（CN202 插头）间的通信电缆
				单元不良（YSU）	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（重故障时请接通电源） (2) 更换了 YSU 后还发生报警，报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。
1819	机械安全单元从局未确认 (CPU2)	0		设定不良	在维护模式下再设定。
1820	机械安全单元电源电压异常 (CPU1)	0000_ 1101	CPU2 侧检出 CPU1 侧的 3・3V 过电压。	保险丝断	(1) 在接通电源。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 YSU 单元的 7 段码的 7 段 LED（DS1 或者 DS2）灯灭：更换 YSU 单元的基板内的保险丝（F3/F4）。
				单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		0000_ 1011	CPU2 侧检出 CPU1 侧的 3・3V 低电压	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
		0000_ 0111	CPU2 侧检出 CPU1 侧的 24V 电源电压异常。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请更换以下电缆的连接。 ・YSU 单元 (CN200 插头) 的电缆 ・YPS 单元 (CN154 插头) 的电缆
				保险丝松了	(1) 在接通电源。 (2) 确认保险丝是否松动。再发报警时请更换 YSU 单元的保险丝（F1/F2）。保险丝在 YSU 单元的前面。
				保险丝断	(1) 在接通电源。 (2) 确认保险丝是否松动。再发报警时请更换 YSU 单元的保险丝（F1/F2）。保险丝在 YSU 单元的前面。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				短路・接地	(1) 请接通电源。 (2) 更换保险丝后再发报警时请确认以下内容。 显示 24V 电源异常的其他报警同时发生时，请确认从外部的 I/O 配线是否短路 / 接地。
		0000_1110	CPU2 侧检出 CPU1 侧的 5V 低电压。	单元不良 (YSU)	(1) 再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元之前，请保存 CMOS・BIN 数据。
1821	机械安全单元连接间通信异常 (CPU2)	1	检出和其他的 YSU 单元的未连接。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下内容。 ・请确认和其他的 YSU 单元连接的电缆的连接。 (3) 连接确认后，再发报警时请更换通信电缆。
		2	检出和其他的 YSU 单元的未连接。	连接不良	(1) 请接通电源。 (2) 发生报警时请确认以下内容。 ・请确认和其他的 YSU 单元连接的电缆的连接。 (3) 连接确认后，再发报警时请更换通信电缆。
4000	内存错误 (工具文件)		子码: 显示工具编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，在维护模式下工具文件初始化后，安装备份的工具文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4001	内存错误 (用户坐标文件)		子码: 显示用户坐标编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下用户坐标文件初始化后, 安装备份用户坐标文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4002	内存错误 (伺服监控信号文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下伺服监视信号文件初始化后, 安装备份的伺服监控信号文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4003	内存错误 (摆焊条件文件)		子码: 显示页数号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下摆焊条件文件初始化后, 安装备份摆焊条件文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4004	内存错误 (原点位置校准文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下原点位置校准文件初始化后, 安装备份原点位置校准文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4005	内存文件 (第 2 原点位置文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下第 2 原点位置文件初始化后, 安装备份第 2 原点位置文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4006	内存错误 (焊机特性文件)		子码: 显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下焊机特性文件初始化后, 安装备份焊机特性文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4007	内存错误 (引弧条件文件)		子码: 显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下引弧条件文件初始化后, 安装备份引弧条件文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4008	内存错误 (熄弧条件文件)		子码: 显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 在维护模式下熄弧条件文件初始化后, 安装备份熄弧条件文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4009	内存错误（焊接条件辅助文件）		子码：显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，在维护模式下焊接条件辅助文件初始化后，安装备份焊接条件辅助文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。
4010	内存错误（COM-ARC3 条件文件）		子码：显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请在维护模式下，初始化 COM-ARC 条件文件后，安装备份的 COM-ARC 条件文件
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4012	内存错误（关节伺服浮动条件文件）		子码：显示条件文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请在维护模式下，初始化关节伺服浮动文件后，安装反馈的关节伺服浮动条件文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。
4013	内存错误（直线伺服浮动条件）		子码：显示条件文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请在维护模式下，初始化直线伺服浮动文件后，安装反馈的直线伺服浮动条件文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4014	内存错误（机器人间校准文件）		子码：显示页数编码。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请在维护模式下，初始化机器人间校准文件后，安装备份的机器人间校准文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。
4017	内存错误（焊机特性用户定义文件）			数据不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，在维护模式下，焊机特性用户定义文件初始化后，安装备份的焊机特性用户定义文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4018	内存错误（梯形图程序文件）			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请在维护模式下，梯形图程序初始化后，请安装备份的梯形图程序文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。
4019	内存错误（切割条件文件）		子码：显示页码编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请在维护模式下，切割条件初始化后，请安装备份的切割条件程序文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4020	内存错误（作业原点位置文件）			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请在维护模式下初始化作业原点位置文件后，安装备份的作业原点位置文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。
4021	内存错误（传送特性文件）			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请在维护模式下初始化传送特性文件后，安装备份的传送特性文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良（YIF 基板）	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS・BIN 数据装入。
4022	内存错误（涂色特性文件）		子码：显示页码编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请在维护模式下，喷涂特性文件初始化后，安装备份的喷涂特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4023	内存错误 (喷涂条件文件)		子码: 显示页码编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下, 喷涂条件文件初始化后, 安装备份的喷涂条件文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4024	内存错误 (手腕摆动振幅特性文件)	1		数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下手腕摆动振幅特性文件初始化后, 安装备份的手腕摆动振幅特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4025	内存错误 (中断程序文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 维护模式下初始化中断程序文件后, 安装备份的中断程序文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4028	内存错误 (传感器监视条件文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下初始化传感器监视条件文件后, 安装备份的传感器监视条件文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4030	内存错误 (冲压特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下, 初始化冲压特性文件后, 安装备份的冲压特性文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4031	内存错误 (焊钳特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下, 初始化焊钳特性文件后, 安装备份的焊钳特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4032	内存错误 (点焊焊机特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下, 点焊焊机特性文件初始化后, 安装备份的点焊焊机特性文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4033	内存错误 (焊钳加压力文件)		子码: 显示文件编号。	数据不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 在维护模式下, 加压力文件初始化后, 安装备份的加压力文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4034	内存错误 (预期输出 OT 文件)			数据不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 预期输出文件初始化后, 安装备份的预期输出文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4035	内存错误 (预定输出 OG 文件)			数据不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下, 预期输出文件初始化后, 安装备份的预期输出文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4036	内存错误 (磨损量文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 在维护模式下, 磨损量文件初始化后, 安装备份的磨损量文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4037	内存错误 (大开 / 小开位置文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 维护模式下大开 / 小开位置设定文件初始化后, 安装备份的大开 / 小开位置设定文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4038	内存错误 (空打加压力文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 维护模式下空打加压力文件初始化后, 安装备份的空打加压力文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4039	内存错误 (形状切割设定文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 在维护模式下形状切割设定文件初始化后, 安装备份的形状切割设定文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4040	内存错误 (碰撞检出等级文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下初始化碰撞检出等级文件, 并安装备份的碰撞检出等级文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4041	内存错误 (点焊输入输出定义文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化点焊输入输出定义文件后, 再次安装备份好的点焊输入输出定义文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4042	内存错误 (视觉条件文件)		子码: 显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下初始化视觉条件文件后, 安装备份的视觉条件文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4043	内存错误 (视觉校准文件)		子码: 显示页数编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化视觉校准文件后, 安装备份好的视觉校准文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4044	内存错误 (焊接脉冲条件文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化焊接脉冲条件文件后, 安装备份的焊接脉冲条件文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4045	内存错误 (焊接脉冲选择值文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化焊接脉冲选择值文件后, 安装备份的焊接脉冲选择值文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4046	内存错误 (传送校准文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下, 初始化传送带校准文件后, 请安装备份的传送带校准文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4048	内存错误 (胶枪特性文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化胶枪特性文件后, 安装备份的胶枪特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4049	内存错误 (喷涂量补偿条件文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化喷涂补偿条件文件后, 请安装备份的喷涂量补偿条件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4050	内存错误 (轴动作 IO 分配文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化轴动作 IO 分配文件后, 安装备份好的轴动作 IO 分配文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4051	内存错误 (焊钳特性辅助文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化焊钳特性辅助文件后, 安装备份好的焊钳特性辅助文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4052	内存错误 (工具干涉文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化工具干涉文件后, 安装备份的工具干涉文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4053	内存错误 (喷涂系统设定文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 请报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化喷涂系统设定文件后, 安装喷涂系统设定文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4054	内存错误 (喷涂设备特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化喷涂设备特性文件后, 安装备份的喷涂设备特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4055	内存错误 (喷涂 CCV 文)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化喷涂 CCV 文件后, 安装备份喷涂 CCV 文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4056	内存错误 (喷涂填充文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时请在维护模式下, 初始化喷涂填充文件后, 安装备份的喷涂填充文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4057	内存错误 (EVB 喷枪特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化 EVB 喷枪特性文件后, 安装备份的 EVB 喷枪特性文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4058	内存错误 (EVB 涡轮特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化 EVB 涡轮特性文件后, 安装备份的 EVB 涡轮特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4059	内存错误 (EVB 油漆特性文件)		子码：显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请在维护模式下初始化 EVB 油漆特性文件后，安装备份的 EVB 油漆特性文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后，报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4060	内存错误 (间隙文件)		子码：显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请在维护模式下初始化间隙文件后，安装备份的间隙文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4061	内存错误 (测量传感器特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化测量传感器特性文件后, 安装备份的测量传感器特性文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4062	内存错误 (线性标尺特性文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化线性标尺特性文件后, 安装备份的线性标尺特性文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4063	内存错误 (传送带特性辅助文件)		子码: 显示文件编号。	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化传送带特性辅助文件后, 安装备份好的传送带特性辅助文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4064	内存错误 (摆动同步焊接条件文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化摆动同步焊接条件文件后, 安装备份好的摆动同步焊接条件文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4065	内存错误 (I/F 面板文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时请在维护模式下初始化 I/F 面板文件后, 安装备份好的 I/F 面板文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4069	内存错误 (码垛条件文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化码垛条件文件后, 安装备份好的码垛条件文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4070	内存错误 (激光跟踪焊接开始文件)			数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪焊接开始文件后, 安装备份的激光跟踪焊接开始文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4071	内存错误 (激光跟踪焊接结束文件)			数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪焊接结束文件后, 安装备份的激光跟踪焊接结束文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4072	内存错误 (激光跟踪开始文件)			数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪开始文件后, 安装备份的激光跟踪开始文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4073	内存错误 (激光跟踪设置文件)			数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪设置文件后, 安装备份的激光跟踪设置文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4074	内存错误 (激光跟踪轨迹设置文件)			数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪轨迹设置文件后, 安装备份的激光跟踪轨迹设置文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4075	内存错误 (激光跟踪条件文件)			数据异常	(1) 报警复位。(2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪条件文件后, 安装备份的激光跟踪条件文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4076	内存错误 (激光跟踪 DC 存储再现文件)			数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请在维护模式下初始化激光跟踪 DC 存储再现文件后, 安装备份的激光跟踪 DC 存储再现文件。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后请将原来的卡插入到新 YCP01 基板里。
				基板不良 (YIF 基板)	1) 再接通电源。 (2) 报警再发时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN。YIF01 基板更换后, 报警发生前把事前保存好的 CMOS • BIN 数据装入。
4099	24V 电源异常 (YPS 电源)			YPS 电源异常	更换 YPS 单元。
4100	超程 (机器人)	1	电源接通单元	连接不良	(1) 报警复位。(重故障时, 请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • YPU 单元 • EAXA 基板 CN512

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。（重故障时接通电源） (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前，请备份 CMOS・BIN 数据。
				超程 LS 动作	确认没有执行超程 LS 动作。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障时，接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4101	超程（外部轴）		电源接通单元	连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，清洁桶电源。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • YPU 单元 • EAXA 基板 CN512
				基板不良（YPU 单元）	(1) 报警复位。（重故障时接通电源） (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前，请备份 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位。（重故障时，接通电源） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4102	系统数据变更操作中			系统数据变更	(1) 报警复位。 (2) 伺服电源打开前，请接通电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4103	独立控制启动异常	1	子任务执行中。 指定的子任务里，程序执行中，在那个子任务里，启动了另外的程序。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • PWAIT 命令的子任务已完成。
		2	轴组使用中。 其他的子任务动作程序使用相同轴组。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 启动的程序 • 启动命令的执行时序
		3	启动多重同样程序。 启动的程序在其他任务里执行中。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 其它任务没有使用同一程序
		4	主程序未登录。 主程序未登录时，执行了 PATARTSUB (程序名称的省略)。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 没有登录子任务的主程序
		5	同步指定异常。 PSTART 再启动时，中断中的子任务同步指定状态和再启动状态不同。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 启动的程序 • 启动命令的执行时序
		6	报警停止中。 启动了因报警停止的子任务。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 发生报警的状况
		7	SYNC 同步的任务指定省略异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • SYNC 命令的同步任务指定
		8	在 SYNC 同步子任务里，指定了同样的任务。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • SYNC 命令的同步任务指定
		9	I/O 微动中。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • I/O 微动执行状态 I/O 微动执行状态结束后，再启动。
		10	分离轴组使用中。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 分离轴使用状态 分离轴使用结束后，再启动。
		11	伺服电源 OFF 状态。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 伺服电源 接通伺服电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		12	2 个协调任务 ID 异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • SYNC 命令的双协调任务指定
		16	PSTART 命令旧式样。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • PSTART 命令的式样 按 PSTART 命令的新式样登录。
		17	PWAIT 命令旧式样。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • PWAIT 命令的式样 按 PWAIT 命令的新式样登录。
4104	安装命令执行异常		子码 1 ～ 245: 显示数据传送异常。	设定不良	* 相关细节请参照数据传输功能说明书。
4105	保存命令执行异常		子码 1 ～ 245: 显示数据传输异常码。	设定不良	* 相关细节请参照数据传输功能说明书。
4106	删除命令执行异常		子码 1 ～ 245: 显示数据传送异常码。	设定不良	* 相关细节请参照数据传输功能说明书。
4107	绝对数据超出允许范围异常			设定不良	(1) 确认以下设定。 • 通过轴操作把机器人 / 工装轴运动到 0 位置, 确认原点标记。
4109	24V 电源异常 (I/O)		0000_0001: 保险丝断 (YIU 单元) 0000_0011: 外部 24V 电源异常	连接不良	(1) 清除报警。 (2) 如再次发生报警, 确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • YIU 单元的保险丝 (断开) • I/O 模块用通信电缆
				电压异常	(1) 清除报警。 (2) 如再次发生报警, 确认外部 24V 电源是否正常。如果有异常, 更换外部 24V 电源。
				超程 LS 动作	确认超程 LS 是否动作。超程 LS 动作时, 返回正常位置。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4110	碰撞传感器动作			连接不良	(1) 报警复位。(重故障时, 请接通电源。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • YPU 单元 • EAXA 基板 CN512
				基板不良 (YPU 单元)	(1) 报警复位。(重故障时接通电源) (2) 再发报警时, 请更换 YPU 单元。更换基板前, 请备份 CMOS • BIN 数据。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 报警复位。(重故障时, 接通电源) (2) 报警再发时, 更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
4112	数据传送错误	1	NAK 重试结束。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		2	定时器 A 暂时的结束。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		3	相互应答错误结束。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请确认通信设定或者通信正确配线设定。
4113	数据接收错误	1	接收暂停 (定时器 A)	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请确认通信设定或者通信正确配线设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	接收暂停（定时器 B）	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		3	标题长度过短	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		4	标题长度过长	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		5	标题号码异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		6	文本长度超过 256 个字符。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
4114	传输硬件错误	1	发生超限错误	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		2	奇偶位校验错误	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		3	成帧错误	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	传输暂停（定时器 A）	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		5	传输暂停（定制器 B）	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
4115	传输系统阻塞	1	等待 ACK 时接受 EOT。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		2	等待 ENQ 时接受 EOT。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		3	最后的块接受前接受 EOT。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		4	最后块接受后接受了 EOT 之外的代码。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
4116	传输系统错误		字码的意思如下 1：传输数据内容异常 100：变压器错误或协议错误	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
4118	柜内风扇用电路保护装置断开了			连接不良	确认风扇电源线是否短路、接地。
				设定不良	(1) 请确认以下设定。 •（短路、接地解除后）打开电路保护装置。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4121	冷却风扇 1 异常		字码的意思如下 X…伺服基板 1: 伺服基板 1 (SV # 1) 2: 伺服基板 2 (SV # 2) 3: 伺服基板 3 (SV # 3) 4: 伺服基板 4 (SV # 4) Y…接通单元 1: 接通单元 1 (TU # 1) 2: 接通单元 2 (TU # 2) 3: 接通单元 3 (TU # 3) 4: 接通单元 4 (TU # 4) 5: 接通单元 5 (TU # 5) 6: 接通单元 6 (TU # 6)	风扇不良	请更换机器人的冷却风扇。 请确认从机器人到伺服基板的配线。 ※用示教编程器移动机器人到安全位置。
4122	冷却风扇 2 异常		字码的意思如下 X…伺服基板 1: 伺服基板 1 (SV # 1) 2: 伺服基板 2 (SV # 2) 3: 伺服基板 3 (SV # 3) 4: 伺服基板 4 (SV # 4) Y…接通单元 1: 接通单元 1 (TU # 1) 2: 接通单元 2 (TU # 2) 3: 接通单元 3 (TU # 3) 4: 接通单元 4 (TU # 4) 5: 接通单元 5 (TU # 5) 6: 接通单元 6 (TU # 6)	风扇不良	请更换机器人的冷却风扇。 请确认从机器人到伺服基板的配线。 ※用示教编程器移动机器人到安全位置。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4123	冷却风扇 3 异常		字码意思如下 X…伺服基板 1: 伺服基板 1 (SV # 1) 2: 伺服基板 2 (SV # 2) 3: 伺服基板 3 (SV # 3) 4: 伺服基板 4 (SV # 4) Y…接通单元 1: 接通单元 1 (TU # 1) 2: 接通单元 2 (TU # 2) 3: 接通单元 3 (TU # 3) 4: 接通单元 4 (TU # 4) 5: 接通单元 5 (TU # 5) 6: 接通单元 6 (TU # 6)	风扇不良	请更换机器人的冷却风扇。 请确认从机器人到伺服基板的配线。 ※用示教编程器移动机器人到安全位置。
4124	视觉指令执行异常	1	指定的文件编号有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 文件编号 请指定正确文件编号。
		2	指定的文件设定值有错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 文件的设定值 请指定正确的设定值。
		3	不能执行校准。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 校准用的机器人坐标值或者像素坐标值 • 校准文件用的用户变数编号 请设定使用校准机器人坐标、像素坐标值用户坐标。 请正确设定校准文件内的用户变量编号。
		4	视觉系统的通信口不能进行初始化。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 通信口用参数
		5	数据传送时发生暂停。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 视觉系统的通信设定。
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下电缆的连接状态。 • 视觉系统和 DX100 间的电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		6	数据接收时，发生暂停。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 视觉系统的通信设定。
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下电缆的连接状态。 • 视觉系统和 DX100 间的电缆
		7	从视觉系统里接收的数据有误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 视觉系统的通信设定。 • 视觉系统的检出设定
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下电缆的连接状态。 • 视觉系统和 DX100 间的电缆
		8	像素坐标值不能变更为机器人坐标。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 视觉系统的通信设定 • 使用校准文件
		9	不能进行位置型变数（P 变数）的读取或者写入。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 指定的位置型变量使用情况 在其他程序里，请不要同时使用指定的位置型变量。
		10	使用内存不足，领域保存失败。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		11	计测项目（FT）的设定值异常。		请修改测量项目的设定值。
		12	视觉执行指令的数据异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4125	焊接脉冲条件传输异常	1	文件访问异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		2	文件数据异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者文件数据的设定。
		3	校准执行异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者发送侧数据的设定。
		4	YCP01 口初始化异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者 YCP01 板口的设定。
		5	数据传输暂停	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		6	数据接收暂停	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		7	接收数据异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		8	坐标变换异常。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	发生位置型变量访问错误	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者通信正确配线设定。
		10	领域确保失败。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		11	计测项目设定异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者发送侧数据的设定。
		12	标记设定异常	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者发送侧数据的设定。
		48	待机中状态表 FULL 状态。	通信异常	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认通信设定或者发送侧数据的设定。
4126	自动 PMT 执行异常	1	系统异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		2	PBOX 编辑禁止。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 禁止编辑信号输入 禁止编辑信号不能输入
		3	禁止源程序编辑	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 源程序为禁止编辑状态 源程序禁止编辑时不能进行编辑。
		4	禁止转换程序编辑	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 转换程序为禁止编辑状态 转换程序禁止编辑时不能进行编辑。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	程序领域内存容量不足	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 再发现象时，请删除不使用的程序。 (3) 执行了前项对策后再发时，请在维护模式下，进行程序初始化。安装已经保存好的程序。再此删除不使用的程序。 (4) 前项对策采取后再发时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把发生情况告知我司服务部。
		6	源程序不存在。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 有无指定的源程序 源程序，不能设定为不存在的程序。
		7	程序的位置数据内存容量不足。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 再发现象时，请删除不使用的程序。 (3) 执行了前项对策后再发时，请在维护模式下，进行程序初始化。安装已经保存好的程序。再此删除不使用的程序。 (4) 前项对策采取后再发时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把发生情况告知我司服务部。
		8	指定执行中的程序为转换程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 转换源程序的执行状态 ・ 转换目标程序的执行状态 执行中的程序指定为转换源 / 目标程序。程序执行后再进行转换操作。
4128	监视器执行异常	1	监视 ON 中执行了监视 ON。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 监视 ON 状态 监视 ON 中不能执行监视 ON。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		10	没有模拟量 CH 指定或者计数器指定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 模拟量 CH 指定 • 计数器指定 有必要指定模拟量 CH 或者计数器。
		11	超过取样数量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 取样数 取样过多。请确认监视 ON/OFF 状态。
4129	双电动机驱动启动时允许范围异常。		子码：该主轴和从轴用字节来表示。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 主轴和从轴的脉冲误差 切换成为单独动作模式，主轴和从轴的脉冲误差控制在允许范围内。
4130	网络应用异常	1	Ethernet 功能的 APP 任务再次初始化通知处理时发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		2	Ethernet 功能的再次初始化应答接受时发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	Ethernet 功能的再次初始化结束任务发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		4	Ethernet 功能的再次初始化同步信号接受时发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		5	Ethernet 功能的再次初始化邮件发送时, 发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		6	Ethernet 功能的获取领域管理数据排他处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		7	Ethernet 功能再次初始化应答接受处理发生暂停。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		8	Ethernet 功能的再次初始化应答接收处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		9	Ethernet 功能的再次初始化应答接收处理发生接收大小异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		30	Ethernet 功能的 WEB 服务器任务邮件接收处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		31	Ethernet 功能的 FTP 服务器任务邮件接收处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		32	Ethernet 功能的 FTP 客户任务邮件接收处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		40	Ethernet 功能的 WEB 服务器任务接收了不正常的邮件数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		41	Ethernet 功能的 FTP 服务器任务接收了不正常的邮件数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		42	Ethernet 功能的 FTP 客户任务接收了不正常的邮件数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		50	Ethernet 功能的 PCI 写入数据大小发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		51	Ethernet 功能的 PCI 数据写入要求接收时发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		52	接收了 Ethernet 功能的未定义发送要求。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		53	Ethernet 功能的发送要求发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		54	Ethernet 功能接收了没有数据的发送要求。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		55	Ethernet 功能接收了数据长不正常的发送要求。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		60	Ethernet 功能的 DNS 任务发生邮件接收处理异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		61	Ethernet 功能的 DNS 任务发生邮件发送处理异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		100	Ethernet 功能使用的确认内存处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		101	Ethernet 功能的 PCI 写入要求缓冲的获取处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		200	Ethernet 功能的插口已满, 不能再做插口。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		201	Ethernet 功能的插口管理表的信号标发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4131	UDP 通信異常	1	Ethernet 功能的 UDP 处理发生了接收插口制作异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		2	Ethernet 功能的 UDP 处理, 发生发送插口的制作异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		3	Ethernet 功能的 UDP 处理发生接收处理异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		4	Ethernet 功能的 UDP 处理发生发送异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		5	Ethernet 功能的 UDP 处理, 发生 select 异常结束。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		100	Ethernet 功能的 UDP 处理接收了不正确数据长度的再次初始化通知。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		101	Ethernet 功能的 UDP 处理接收了不正确数据的再次初始化通知。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		102	Ethernet 功能的 UDP 处理, PCI 写入处理异常结束。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		103	Ethernet 功能的 UDP 处理接收了不正常数据长度的发送要求。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		104	Ethernet 功能的 UDP 处理接收了不正常的数据发送要求。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4132	TCP 通信異常	1	Ethernet 功能的 TCP 处理发生了插槽表作成异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		2	Ethernet 功能的 TCP 服务器初始化处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		3	Ethernet 功能的 TCP 服务器连接检出处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		4	Ethernet 功能的 TCP 服务器的连接检出确认处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4135	TOYOPUC RUN 停止	0		设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・使用 PCwin 等, 确认 TOYOPUC 的 RUN 状态。
4136	TOYOPUC 发生重度异常	0	TOYOPUC 的 PCI 任务栏显示 【ER】。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・把远程设定为 OFF/ON 状态 ・把电源设定为 OFF/ON 状态 把远程模式或电源设定为 OFF/ON 。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4137	SETUALM 错误	1	报警编码指定发生异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 报警码 报警码用 8000 ~ 8999 来设定。
		2	任务指定异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 任务指定 任务用 0 ~ 4 (扩展 7) 来设定。
		3	动作模式指定异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 动作模式设定 动作模式用 0-1 来设定。
4138	SVON 错误			设定不良	(1) 确认以下设定。 • 请把 MXT 端子台的外部伺服 ON (EXSVON) 短路。
				设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 串行 I/O 信号 80031 (伺服 ON 条件 1) ON • 串行 I/O 信号 80033 (伺服 ON 条件 2) ON
4139	PRINT 错误			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • PRINT 输出变更式样 (文字列指定) 的设定。在设定上没有问题时, 请删除该 PRINI 命令, 再次登录。
4140	DIALOG 错误	1	DIALOG 命令控制异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DIALOG 命令的分隔符的设定。 在设定没有问题时, 请删除该 DIALOG 命令, 再次登录。
		2	信息或者按键未登录。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DIALOG 命令的信息和按钮的信息。
		3	按键未登录。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DIALOG 命令按钮的信息
4141	SNTP 异常	1	Ethernet 功能的 SNTP 处理, 发生了时差值设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		2	Ethernet 功能的 SNTP 处理发生了暂停值设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		3	Ethernet 功能的 SNTP 处理, 咨询间隔值设定发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		4	Ethernet 功能的 SNTP 处理发生 IP 地址异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SNTP 服务器的 IP 地址 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP) • 网络状况 (使用 DHCP 时)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		5	Ethernet 功能的 SNTP 处理发生了暂停。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SNTP 服务器的动作 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		6	Ethernet 功能的 SNTP 处理, 服务器的时间不能同步。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SNTP 服务器的动作 • 网络状况
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		7	Ethernet 功能的 SNTP 处理服务器通知版本不能对应。	设定不良	请使用 SNTP 版本 3 对应的服务器
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		8	Ethernet 功能的 SNTP 处理, 有不正常的参数。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SNTP 设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		9	Ethernet 功能的 SNTP 处理不能正常进行。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SNTP 设定
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		10	Ethernet 功能的 SNTP 处理发生了名字解决异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SNTP 服务器的 IP 地址 • DHCP 服务器的动作 ※使用 DHCP 时 • 网络状况 ※使用 DHCP 时
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		11	Ethernet 功能的 SNTP 处理发生了服务器地址获取异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器的动作 • 网络的状态
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		12	Ethernet 功能的 SNTP 处理上, 服务器的设定不正确。(将来用)		(1) 请确认以下设定。 • SNTP 设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4200	系统错误 (文件夹数据)		子码 1 ~ 50: 显示软件内部异常的编码	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 在维护模式下, 初始化该数据后, 安装备份的数据。
4201	系统错误 (程序)	-1	访问程序数据时的参数设定发生异常。	软件动作异常	(1) 报警复位后, 再次执行程序。 (2) 再发报警时, 在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据。并把当时发生时的状况 (操作顺序) 告知我司服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-2	访问程序数据时, 访问时间超过了限定值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-3	在指定的程序名称里，不能进行程序数据的访问。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-4	在程序名称里使用了不允许使用的文字。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-5	在作成新程序时，在已经有的内存里存在和指定的程序名称同样的程序。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-6	登录的程序领域 (内存) 里超程。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 删除没有使用的程序。
		-7	在内存里设定了不存在的程序。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-8	对禁止编辑的程序进行了内容修改。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 解除禁止编辑状态。
		-9	对程序数据进行访问时, 出现了处理值异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-10	程序数据的管理系统出现了异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-11	访问的程序程序编号出现了异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-12	访问的程序点编号出现了异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-13	程序检索时, 指定的程序在内存里不存在。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-14	不能进行系统的调整, 在程序里有不存在的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-16	要打开程序时，空的句柄不够。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-18	在程序里追加命令时，命令数超过了 9999。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 删除不要的命令，再次追加命令。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-19	在程序里追加程序点时，程序点数超过999。	设定不良	(1) 请确认以下的设定。 删除不要的程序点，再次追加程序点。
		-22	不能进行程序信息展开。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-23	不能获得程序信息。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-24	群控制发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-25	不能读取群信息。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-26	不能获取堆积领域。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-90	配置信息被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-91	FAT 领域被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-92	内存上的程序数据被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4202	系统错误 (程序)	1	对程序数据进行访问时的参数设定发生异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时, 请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时, 在维护模式下进行程序初始化, 把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时, 请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据, 并把当时的发生状况 (操作顺序) 告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	对程序数据进行访问时，访问时间超过了限定值。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		3	在指定的程序名称里，不能对程序数据进行访问。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		4	在程序名称里使用了不允许使用的文字。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	在新作程序时，在内存里已经有和指定程序名称一样的程序存在。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		6	可以登录的领域（内存）超过。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		7	在内存里，设定了不存在的程序。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		8	修改了禁止编辑的程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・在首程序里设定禁止编辑程序 被设定了禁止编辑时，请解除编辑禁止。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		9	修改了禁止编辑的程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 在首程序里设定禁止编辑程序 被设定了禁止编辑时，请解除编辑禁止。
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		10	在程序数据管理系统里，出现了异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	访问的程序序列编号发生异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		12	访问的程序编号发生异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		13	程序检索时，指定的程序在内存里不存在。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		14	不进行系统软件的校准，在程序里有不存在的命令。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		16	要打开程序时，空的句柄不足。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・调入程序任务数 尽量制作调入程序数很少的程序。
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		18	在程序里追加命令时，命令数超过 9999・	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・程序内的命令数 程序内的不需要的命令删除后，请修改追加命令。
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		19	程序里追加程序点时，程序点数超过9999。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 程序内的程序点数 程序内的不需要的程序点删除后，请修改追加程序点。
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		20	新做程序时，在内存里已经存在和指定程序名称相同未确定的程序。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		22	访问的程序，在程序信息展开里失败。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	访问的程序不能打开。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		24	在访问的程序里，群控制里有异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		25	访问的程序组信息读取异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		26	在访问的程序里，必要的内存领域获取失败。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		90	程序数据管理的配置信息被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		91	程序数据的 FAT 信息被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		92	程序数据被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		99	内存里的程序数据被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
4203	系统错误（位置数据）	-1	位置数据管理处理初始化时，位置数据用的内存范围不足。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-2	位置数据管理处理初始化时, 全部控制轴组的轴数是 0 •	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-3	位置数据的轴数是 0 •	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-4	位置数据管理处理初始化时，位置数据的确保数已经超过了最大的确保数。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-5	位置数据管理处理初始化时，位置数据的内存大小超过了最大值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-6	未使用的位置数据文件被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-7	未使用的位置数据文件不存在。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-8	位置数据文件被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-9	位置数据的管理信息被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-10	指定的位置数据编号异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-11	位置数据未登录。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-12	要访问未定义的位置数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-13	要访问未定义的控制轴组的位置数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-14	不能进行位置管理数据的初始化。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-15	控制轴组内的轴数超过了限定值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-16	在位置数据的管理处理上，排他控制发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-17	位置数据管理处理发生了例外的错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
				基板不良 (YIF 基板)	(1) 报警复位后, 请再次执行程序。 (2) 再发报警时, 请更换 YIF01 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS • BIN 数据安装上。
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		-20	发生了数据不匹配。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（YIF 基板）	(1) 报警复位后，请再次执行程序。 (2) 再发报警时，请更换 YIF01 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。更换后把事前保存好的 CMOS・BIN 数据安装上。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4204	系统错误（位置数据）	1	位置数据管理处理的初始化时，全部控制轴组的轴数是 0・	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		2	位置数据管理处理的初始化时，全部控制轴组的轴数是 0・	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	位置数据的轴数是 0 •	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		4	位置数据管理处理的初始化时，位置数据的确保数超过了最大确保数。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		5	位置数据管理的初始化时，位置数据的内存大小超过了最大值。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS • BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		6	未使用的位置数据文件被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		7	未使用的位置数据文件不存在。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・程序内的程序点数。（位置数据） 程序内不要的位置数据删除后，进行位置数据修改追加。
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		8	位置数据文件被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	位置数据的管理信息被破坏。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		10	指定的位置数据编号有异常。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		11	位置数据未登录。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 报警发生地方的示教 请在报警发生地方的示教。
				软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		12	要访问未定义的位置数据。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		13	要访问未定义的控制轴组的位置数据。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		14	不能进行位置数据管理的初期化处理。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		15	控制轴组内的轴数超过了限定值。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		16	位置数据的管理处理上在排他控制上发生了错误。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
		17	位置数据的管理处理上，发生了例外的错误。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		20	存在着未示教的位置。	软件动作异常	(1) 报警复位。 (2) 现象再发时，请删除报警发生时的程序。 (3) 采取了前项对策后再发时，在维护模式下进行程序初始化，把已经保存好的程序再次安装。 (4) 采取前项对策后再发报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把当时的发生状况（操作顺序）告知我司服务部门。
4206	系统错误（传送）		子码 1～4：在使用数据传送功能的时候，显示软件内部异常的编码。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4207	系统错误（运动命令部）	1	发生了来自系统控制部的主命令未定义中断。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	发生了来自系统控制部的子命令未定义中断。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	上一个来自系统控制部的中断命令正在处理中。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	系统控制部的中断命令数据异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	动作命令中的子任务里有未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	动作命令部的伺服关联处理任务出现了未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	动作命令部的离线编程处理发生了未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	动作命令部的动能任务发生了未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		10	任务标记未生成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		11	邮箱标记未生成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	旗语标记未生成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		14	RMS 接收数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		15	RMS 发送数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		16	RMS 接收单元错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		18	任务生成错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		19	邮箱生成错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		20	旗语生成错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		22	TCB 范围溢出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	任务范围溢出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		24	邮箱范围溢出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		25	旗语范围溢出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		30	中断主命令异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		33	控制组制定不良	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		34	离线存储旗语接收错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		35	m_gen_area 旗语接收错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		36	离线 HA 处理暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		37	DM_BANK 标记错误（DM_BANK 变更处理）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		38	S→M 离线处理命令种类错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		39	对传感器基板的数据传送功能错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		40	各用途的通用数据的预调整请求里出现用途指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		45	程序任务的邮箱准备未完成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		46	控制轴组的使用方法未定义	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		47	段任务转换命令错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		48	物理轴号码错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		49	抱闸解除不可控制轴组	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		50	子段要求 FULL	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		51	子段处理暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		52	数据锁请求已满	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		53	数据锁处理暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		54	轴命令请求已满	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		55	轴命令处理暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		56	定位监视请求已满	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		57	定位监视处理暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		58	急停时轴伺服关闭命令请求失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		59	急停时轴伺服关闭执行系列不稳定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		61	焊接指令 <->EW 指令转换一次式未成功	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		62	主控制轴组跟踪时再次请求错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		63	GVM 共有资源旗语错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		64	程序行列 DEQUE 错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		65	喷涂机指令 <->EW 指令转换一次式未作成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		66	执行系统决策表未设定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		67	未知模式数据（示教 / 再现・没有数据）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		68	通用用途传感器平移量输出暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		69	中断主状态设置	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		71	双协调系统主侧系统号错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		72	无数据连接到命令	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		73	用户坐标文件设定状态异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		75	前次路径数据参考错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		76	再引弧－平移动作模式目标位置生成错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		79	内部跟踪区域状态错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		80	再引弧 - 平移动作模式目标位置生成错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		81	离线应答存储单元标记错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		82	轨迹行列 ENQUE 存储单元错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		83	未解决的块结束要求 FULL	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		84	基座轴文件形式错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		85	自动试验用的数据输出缓冲区 SYSCON 使用中	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		86	未完轴部分反馈数据连锁转换完成状态未建立	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		88	机器人校准文件中的 C1 到 C3 未设置	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		89	传送带校准文件间的 C1 到 C3 未设定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		90	HA 功能错误（conv_pos_data（））	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改程序为对象位置数据设定为动作范围以内。 (2) 发生报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把发生报警时的状态（操作顺序等）告知我司服务部。
		91	HA 功能错误（conv_shift_data（））	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改程序为对象位置数据设定为动作范围以内。 (2) 发生报警时，请在维护模式下保存 CMOS・BIN 数据，并把发生报警时的状态（操作顺序等）告知我司服务部。
		94	HA 功能错误（conv_pulse_to_angle（））	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		95	HA 功能错误（pr_atinf_pos_make（））	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		100	控制轴组轴构成信息参数异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		101	物理轴对应图表参数异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		102	物理 TU 对应图表参数异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		103	使用的控制轴组数超出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		104	手动、再现最大速度参数异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		121	程序引数堆栈溢出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		122	程序引数堆栈下溢	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		123	读取当前值的反馈脉冲区域指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		128	平均化次数变更允许等待暂停	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		129	CLEAR 指令未定义对象	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		130	RT_BANK 修正量数据设定领域无空间	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		131	预读取变量写入履历发生行列操作错误（在 ENQUE）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		132	预读取变量写入履历发生行列操作错误（在 DEQUE）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		133	预读取数据变量写入履历发生行列操作错误（未定义操作）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		134	预读取变量写入履历发生行列操作错误（数据过长）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		135	计数板设定履历发生行列操作错误（ENQUE）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		136	计数板设定履历发生行列操作错误（在 ENQUE）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		137	计数板设定履历发生行列操作错误（未定义操作）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		138	计数板设定履历发生行列操作错误（数据过长）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		139	指令执行发生行列操作错误（在 ENQUE 时）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		140	指令执行发生行列操作错误（在 DNQUE 时）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		141	在指令执行时发生行列操作错误（未定义操作）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		142	在指令执行时发生行列操作错误（数据过长）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		143	工件身份传送发生行列操作错误（ENQUE）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		144	工件种类传送发生行列操作错误（在 DEQUE 时）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		145	工件种类传送发生行列操作错误（未定义操作）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		146	工件种类传送发生行列操作错误（数据过长）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		147	工件有无传送发生行列操作错误（在 ENQUE）时	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		148	工件有无传送发生行列操作错误（在 DEUQE 时）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		149	工件有无传送发生行列操作错误（未定义操作）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		150	工件传送有无发生行列操作错误（数据过长）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		151	LOCK 指令等待发生行列错误（在 ENQUE 时）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		152	LOCK 指令等待发生行列错误（在 DNQUE 时）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		153	LOCK 指令等待发生行列错误（未定义操作）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		154	LOCK 指令等待发生行列错误（数据过长）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		221	离线数据反馈、传送大小超程	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		222	不可进行系统程序专用系列执行	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		223	事件行列数目范围超出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		224	ESRCH 命令没有伺服焊钳控制轴组	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		225	工件种类数目与最大工件发现数目不匹配。(MOTION ≠ CV)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		226	工件有无数据与发现最大工件位置不匹配 (MOTION ≠ CV)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		227	命令执行时序表数目超出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		228	命令执行时序表不可	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		229	+SMOV 命令时的第一行移动命令不正确	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		230	从侧圆弧插补 + 主侧圆弧插补不能执行	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		231	从侧自由曲线插补 + 主侧圆弧插补不能执行	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		232	+MOVx 命令引导值不正确	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		233	主控制轴组所属的第 X 行移动命令不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		234	为工件序号传送带队列作记号时发生错误（空队列）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		235	工件有无传送带队列作记号时发生错误（空队列）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		236	急停后再启动数据错误 1	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		237	急停后再启动数据错误 2	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		238	急停后再启动数据错误 3	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		239	段数据输出请求接收中断	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		240	RT_BANK 补偿量设定领域使用功能号码超出限值	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		241	函数呼出源任务异常（cv_sync_intr（））	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		242	间隙示教移动命令无伺服焊钳控制轴组	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		243	伺服焊钳特性文件编号错误（含加压力文件）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		244	GETTOOLW 命令机器人指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		245	命令执行号码登录超限	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		246	数据闭锁处理（功能编号超限）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		247	数据闭锁处理（实时状态号码超限）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		248	定时器单元设定失败（定时器单元无分配空间）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		249	段数据丢失（seg_t_req 没有及时接收）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		250	GETS 命令内部错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		251	SETFILE 命令未定义文件指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		252	GETFILE 命令未定义文件指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		253	GETPRM 命令执行时参数被破坏	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		254	检测出无效的指示器	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		255	函数、其他处理参数数据异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		260	在读取时计算传感器未设定 (ADV_HA_ANS・flag == OFF)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		261	堆积区域获取失败 (A __ BANK)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		262	堆积区域获取失败 (C-BANK)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		263	堆积区域获取失败 (指令队列)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		264	堆积区域获取失败 (路径、轨迹队列)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		279	指定 MSS 系系列指令未生成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		280	API 错误 (HDAS_get_alias_name())	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		500	SL 未定义中断指令（主指令）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		501	SL 未定义中断指令（子指令）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		502	上次 SL 中断指令处理中	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		503	SL 中断指令数据异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		999	计算部异常状态（段数据全部零值暂停）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		1000	系统时钟设定异常（RTC）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		1001	系统任务优先度调停失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		1002	VxWorks 原始错误 (msgQCreate)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		1003	VxWorks 原始错误 (msgQSend)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		1005	VxWorks 原始错误 (semBCreate)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		1007	VxWorks 原始错误 (semTake)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		1100	系统程序环境构成失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		2000	系统程序环境构成失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4208	系统错误 (运算部)	1	先读任务未完成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	运算部的平均缓冲区域被破损	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	上一次的存储不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	应答存储标记为 ON	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	现在位置作成发生异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		9	当前任务的邮件不能正常使用	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		10	自由曲线轨迹指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		11	上一次存储的先读转换不能正常使用	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		12	程序操作时的外部基准点机器人指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		13	干涉区坐标指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		14	先读存储、轨迹控制位置数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		16	工装、基座轴运动命令错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		18	用户坐标编号错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		19	段控制数据的再建立处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		20	双协调主侧先读任务未完成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	动态模型运算错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		24	速度限制控制（重力转矩超出）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・只是重力转矩超过允许抱闸力矩。在工具的重量里尽量设定为机器人的负荷重量以内机器人。 ・对于机器人各轴尽量示教为不超负荷的机器人姿势。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		25	负数的平方根	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		26	双协调主侧系列号没设定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		29	FORMCUT 内部控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		30	手臂干涉确认（半径数据参考错误）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		31	手臂干涉确认（直达运动学计算错误）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		32	手臂干涉确认（L 轴扩充标记设定错误）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		33	手臂干涉确认（确认点的再设定错误）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		34	平均化缓冲区编辑不可（零做除数）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		35	主工具用户坐标作成时无主组指定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		37	测量功能错误（命令指定错误）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		38	对跟踪功能预执行协调运动	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变更设定只要机器人动作。 ※跟踪功能不能进行协调运动。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		39	跟踪功能弯曲速度设定为零以下的数值	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 弯曲速度设定要大于零的数值。
		40	跟踪功能设定弯曲数据设定为零以下的数值	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 弯曲行程设定要大于零的数值。
		41	脉冲连动微动功能错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		42	特殊轴操作错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		44	段码超限：段码过大错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 在段码超限功能设定不能超过速度的示教位置。请下调程序的示教速度。
		45	段码超限：轨迹计算反复错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		47	再现轨迹控制：初始化处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		48	再现轨迹控制：持续处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		49	再现轨迹控制：程序点连接初始化处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		50	再现轨迹控制：程序点继续动作执行处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		54	近似模块内部控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		55	一对坐标系位置计算功能错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		65535	HA 错误用	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4209	系统错误（计算部离线编程）	100	离线数据存储、数据设定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		101	离线应答存储、数据设定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		102	离线用户坐标数据占有控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		103	离线用户坐标数据有效控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		104	离线任务、邮件接收异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		105	离线占有控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		107	离线用户坐标（回转型）数据占有控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		108	离线用户坐标（回转型）数据有效控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		109	离线传送带同步转台功能数据占有控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		110	离线传送带同步转台功能数据有效控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		111	离线传送带同步转台功能、示教不良	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		112	离线传送带同步转台功能、无机器人指定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4210	系统错误（局部变量）	-1	局部变量未使用	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-2	不能获得局部变量内存领域。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-3	生成局部变量时，没有空的句柄值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-4	局部变量的管理处理时，排他控制发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-5	指定的局部变量句柄值无效。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-6	指定的局部变量句柄值有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-7	打开局部变量内存领域时，发生了错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-8	登录局部变量内存领域时，发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-9	局部变量的管理处理不能进行初始化。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-10	局部变量领域的大小超出了指定的内存大小。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-11	不能制作局部变量内存领域。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-12	局部变量管理处理时，在排他控制上发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4220	执行程序伺服电源未接通		子码：控制组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 关闭伺服电源后，请接通操作对象轴组的伺服电源。
4221	执行程序伺服电源未接通		子码：控制组	伺服电源未接通	关闭伺服电源后，请接通操作对象轴组的伺服电源。
4224	存储器再现文件错误	-1	存储器再现文件管理处理处发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-2	存储器再现文件系统配置地址信息被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-3	存储器再现文件系统固定管理信息被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-4	存储器再现文件系统固定管理信息被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-5	使用中的存储器再现文件系统要新登录。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-6	向取样数据的 CMOS 写入时，写入数据的检查时发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-7	访问未使用的存储器文件数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-8	存储器再现文件被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-9	取样数据的内存领域变成 FULL。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-10	取样数据被破坏。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-11	存储器再现文件的管理处理内部数据有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-12	取样数据的扫描位置在开头或末尾。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-13	存储器再现文件系统初始化不能执行。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-14	取样数据的扫描处理在偏移量值的范围外。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4225	速度异常 (YCP01)		显示检出异常的控制轴编号。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 伺服焊钳的接触距离 • 机器人动作（外力、重力）
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下电缆、插头的连接状态。 • 电缆动力线 • 编码器线
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请更换以下电缆。 • 电缆动力线 • 编码器线
				单元不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换以下单元。 • 电机
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4226	通信服务错误	1	OPEN、CLOSE 命令执行时，通信渠道不能打开、关闭。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • RS（传送）参数设定
		100	通信口已经打开。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 串行口设定
		101	通信口未打开。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 串行口设定
		102	数据传送缓冲区无空间	设定不良	(1) 请确认以下设定。 串行口设定
		103	事件行列指定参数设定值异常	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 设定为 RS157……1 ～ 4
		105	输出数据的数据类型异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 串行口设定
4228	数据不匹配			软件动作异常	(1) 报警复位后，请实施以下操作。 • 执行〔恢复〕 ※可以恢复时，发生时间变更为恢复时间。 • 在管理模式数据不匹配画面，确认不匹配因素①②③ 要因①：文件的位置 要因②：文件的位置再登录 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门
4229	因特网	1	Ethernet 功能的 IP 地址监视处理，发生了 IP 地址获取处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		2	在 Ethernet 功能的网络服务信息处理上, 发生了子网络任务获取处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP 时) • 网络情况 (使用 DHCP 时)
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		3	在 Ethernet 功能的网络服务信息作成上, 发生了网关获取处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP 时) • 网络情况 (使用 DHCP 时)
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		4	Ethernet 功能的网络信息作成上, 发生了网关地址更换处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP 时) • 网络情况 (使用 DHCP 时)
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	在 Ethernet 功能网络服务信息作成上，发生了 DNS 伺服器地址更换处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		6	在 Ethernet 功能的网络服务信息作成上，发生了领域获取处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		7	在 Ethernet 功能网络服务信息作成上，发生了 SNTP 服务器获取处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS・BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		8	在 Ethernet 功能的网络服务信息作成上，发生了主机名获取处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		9	在 Ethernet 功能的 DNS 处理上, 发生了从 DHCP 服务器上获取的最新 DNS 信息获取异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP 时) • 网络情况 (使用 DHCP 时)
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		10	在 Ethernet 功能的 DNS 处理上, 发生了进行 DNS 信息更新设定处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP 时) • 网络情况 (使用 DHCP 时)
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		11	在 Ethernet 功能的 DNS 处理上, 发生了 DNS 信息更新设定区域处理异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作 (使用 DHCP 时) • 网络情况 (使用 DHCP 时)
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		20	在 Ethernet 功能的 DHCP 信息更新处理上，不能获取子网络任务。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		21	在 Ethernet 功能的 DHCP 信息更新处理上，发生了子任务更新异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		25	在 Ethernet 功能的 DHCP 信息更新处理上，发生了网关更新异常	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后，请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
		26	在 Ethernet 功能的 DHCP 信息更新处理上，发生了网关异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • DHCP 服务器动作（使用 DHCP 时） • 网络情况（使用 DHCP 时）

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良 (YCP01 基板)	(1) 请再接电源。 (2) 发生报警时, 请更换 YCP01 基板。更换基板前请保存 CMOS • BIN。YCP01 更换后, 请把原来插入在 YCP01 基板里的 CF 卡插入到新的 YCP01 基板里。
4300	伺服参数异常			设定不良	请确认在允许范围内进行设定。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
4301	接触器异常		子码: 显示发生报警时的接触器物理编号。 ※请在控制电源切断的情况下, 进行配线连接确认。此时伺服包、整流器的 LED 全部熄灭, 无充电状态。(电源切断后, 需要几分钟)	模块不良 (接触器)	请确认接触器 (1KM, 2KM) 是否粘着。(确认是否打开) 请确认以下的插入 / 连接。 • YSU-CN214 • YPU-CN607、CN-611
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
4302	抱闸回路异常			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4303	整流器就绪信号异常		子码：显示发生报警的整流器物理编号。	连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再插入“电源”。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • YPU 单元 • EAXA 基板 CN512
				模块不良（接触器）	请确认接触器（1KM，2KM）是否粘着。（确认是否打开）
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				模块不良（整流器）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
4304	整流器输入电源异常		子码：显示报警发生整流器的物理编号。	模块不良（接触器）	请确认接触器（1KM，2KM）是否粘着。（确认是否打开）
				基板不良（YPU 单元）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换 YPU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请报警复位（重故障时，再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • EAXA-CN507, CN510 • EAXB-CN08 • 整流器 -CN551, 553
				模块不良（整流器）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
4305	整流器主回路充电异常		子码：发生报警的整流器的物理号码	模块不良（整流器）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				模块不良（再生电阻）	确认再生电阻是否接地。
4306	放大器就绪信号异常		子码：显示发生报警轴。	连接不良	(1) 请报警复位（重故障时，再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • EAXA-CN501 ~ 506, CN510 • EAXB-CN531, 532, 533 • 放大器 -CN581, 582 • 整流器 -CN551, 552A, 552B
				电源不良	请更换电源。
				模块不良（放大器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换放大器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4307	伺服接通速度异常		子码：显示发生报警异常轴。	伺服 ON 时轴下降动作	5 秒过后，请把伺服电源 ON。
				连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 伺服包的电机动力线插头 • 供电电缆的动力电缆
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				机械不良	伺服 ON 时，请确认机械不动。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换电机。
				基板不良（YBK 基板）	抱闸继电器故障，请确认通常时，抱闸是否打开。
4308	电压不足（整流器）		子码：显示发生报警时的整流器物理编号。	连接不良	(1) 请报警复位（重故障时，再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				电压不良	确认一次电源没有低下。
4309	编码器内部数据异常		子码：显示发生报警轴。	模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换编码器。
				软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4310	编码器过热		子码：显示发生报警轴。	编码器过热	控制电源关闭 10 分钟。
				周围温度异常	把周围温度调整到 40℃ 以下。
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换编码器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4311	编码器备份异常		子码：显示发生报警轴。	模块不良（编码器电 池）	【AL-4314 发生时】 更换问题发生轴的电池。
				连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，请在接通“电源”） (2) 发生报警时，请确认以下电缆、插头插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换编码器。
				连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 机内电缆
4312	编码器电池异常			模块不良（编码器电 池）	请更换电池。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再插入“电源”。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 机内电缆
4315	碰撞检出		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 工具信息 • 转换器选择类型 • 碰撞检出等级 • JOB • 工件 • JOB 速度 • ACC、DEC 的加减速速度 • 电源电缆长度 • 电源电缆直径
				干涉异常	请排除干涉。 • 和机器人夹具干涉 • 和工件的夹具有干涉
				连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 伺服包的电机动力线插头 • 供电电缆的动力电缆
				模块不良（放大器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换放大器。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换电机。
				维护不良	请测量减速机油脂的铁粉浓度。
				减速机不良	请更换减速机或者减速机油脂。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（抱闸）	请确认抱闸电压。 由于接触器误动作，请确认抱闸未锁。
4316	超过加压力允许范围		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 焊钳加压力文件 • 空打加压力文件 ※设定加压力设定在最大加压力值以内。
4317	预加载异常			设定不良	请调整焊钳开度。
4318	串行编码补偿限度超出		子码：显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，请在接通“电源”） (2) 发生报警时，请确认以下电缆、插头插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换编码器。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4320	超载（连续）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 工具或者工件重量 • 降低力矩 • 降低动作速度

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再插入“电源”。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 机内电缆
				模块不良 (电机)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通“电源”) (2) 报警再发时, 请更换电机。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良 (YPU 单元)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请更换 YPU 单元。更换基板前, 请保存 CMOS・BIN 数据。
				干涉异常	排除和工件、周边设备的干涉。
				设定不良	负荷率不要超过 100%, 进行修改 JOB。
				模块不良 (抱闸)	请确认抱闸电压。 由于接触器误动作, 请确认抱闸未锁。
4321	超载 (瞬时)		子码: 显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 工具或者工件重量 • 降低力矩 • 降低动作速度
				连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再插入“电源”。) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 机内电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换电机。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YPU 单元）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				干涉异常	排除和工件、周边设备的干涉。
				设定不良	负荷率不要超过 100%，进行修改 JOB。
				模块不良（抱闸）	请确认抱闸电压。 由于接触器误动作，请确认抱闸未锁。
4322	放大器超载（连续）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 工具或者工件重量 • 降低力矩 • 降低动作速度
				连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 机内电缆
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YPU 单元）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				干涉异常	排除和工作、周边设备的干涉。
				设定不良	负荷率不要超过 100%，进行修改 JOB。
				模块不良（抱闸）	请确认抱闸电压。 由于接触器误动作，请确认抱闸未锁。
4323	放大器超时（瞬时）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 ・工具或者工件重量 ・降低力矩 ・降低动作速度
				连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再插入“电源”。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 机内电缆
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				基板不良（YPU 单元）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 YPU 单元。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				干涉异常	排除和工件、周边设备的干涉。
				设定不良	负荷率不要超过 100%，进行修改 JOB。
				模块不良（抱闸）	请确认抱闸电压。 由于接触器误动作，请确认抱闸未锁。
4324	整流器超载			设定不良	请确认以下设定。 ・机器人动作状况 ・示教速度
4326	速度异常		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 ・降低动作速度
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换电机。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				伺服焊钳设定不良	・减少打点焊钳的开度。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。(重故障时, 再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请确认 U 相、V 相、W 相是否正确接线。
4327	电机回转异常		子码: 显示发生报警轴。	连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 电机电源线 • 编码器线
4328	伺服跟踪错误		子码: 显示发生报警轴	干涉异常	排除机器人的干涉。
				连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 伺服包的电机电动力线插头 • 供电电缆的动力电缆
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
				模块不良 (放大器)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通“电源”) (2) 报警再发时, 请更换放大器。
				模块不良 (电机)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通“电源”) (2) 报警再发时, 请更换电机。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。(重故障时, 再接通 “电源”) (2) 再发报警时, 请确认 U 相、V 相、W 相是否正确接线。
				模块不良 (抱闸)	请确认抱闸电压。 由于接触器误动作, 请确认抱闸未锁。
4329	位置错误			有噪音	除去噪音或者对噪音采取对策。
				连接不良	(1) 报警复位。(重故障时, 请在接通 “电源”) (2) 发生报警时, 请确认以下电缆、插头插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536
				基板不良 (XEI01 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下电缆、插有的连接及插入状态。 • XEI01 基板
				基板不良 (COV03 基板)	(1) 请再接通电源。 (2) 发生报警时, 请确认以下电缆、插头的连接状态。 • COV03 基板

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆。 • EAXB01 基板和 XE101 基板间的电缆
4330	速度监视指令电缆断线			连接不良	(1) 请报警复位。（重故障时，请再插入“电源”。） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 速度监视单元
4331	速度监视等级异常			基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4332	位置错误（串行编码器）			有噪音	除去噪音或者对噪音采取对策。
				连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，请在接通“电源”） (2) 发生报警时，请确认以下电缆、插头插入状态。 【机器人轴】 • 编码器间的电缆 • EAXA-CN508 【外部轴】 • 编码器间的电缆 • EAXB-CN0534, 535, 536

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4334	过电压（整流器）		子码：显示发生报警的整流器物理编号。	连接不良	(1) 报警复位。（重故障时请接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				设定不良	请确认以下设定。 • 安装在机器人的负荷
				电压不良	断路器的 1 次电压设定在额定电压内 200V(+10%～15%)。
				模块不良（回生电阻）	请更换回生电阻。
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				过负荷	请确认不要使用允许负荷范围以上的负荷。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4335	接地		子码：显示发生报警的整流器物理编号。	连接不良	(1) 报警复位。(重故障时请接通“电源”) (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时，请再接通“电源”) (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 机内电缆 • 供电电缆
				模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”) (2) 报警再发时，请更换电机。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。(重故障时，请再接通“电源”) (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。
				模块不良（接触器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”) (2) 报警再发时，请更换接触器。
				模块不良（回生电阻）	请确认回生电阻没有接地。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4336	缺相（整流器）		子码：显示发生报警的整流器物理编号。	连接不良	(1) 报警复位。（重故障时请接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				电压不良	断路器的 1 次电压设定在额定电压内 200V (+10% ~ 15%)。
				模块不良（接触器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换接触器。
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。
4337	过电流（放大器）		子码：显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，请连接“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下以下电缆、插头的连接。 • EAXA-CN501 ~ 506, CN510 • EAXB-CN531, 532, 533 • 放大器 -CN581, 582 • 整流器 -CN551, 552A, 552B

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的插入状态。 • 机内电缆 • 供电电缆
				模块不良 (放大器)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 报警再发时, 请更换放大器。
				模块不良 (电机)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 报警再发时, 请更换电机。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
4338	回生异常 (整流器)		子码: 显示发生报警轴。	连接不良	(1) 报警复位。(重故障时, 请再接通 ”电源 “) (2) 报警再发时, 请确认以下电缆、插头的连接。 • EAXA01 基板 • EAXB01 基板 • 整流器 -CN557 • 回生电阻间的电缆
				模块不良 (回生电阻)	请更换回生电阻。
				模块不良 (整流器)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通 “电源”) (2) 报警再发时, 请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				过负荷	请确认不要使用允许负荷范围以上的负荷。
4339	输入电源过电压（整流器）		子码：显示报警发生整流器物理编号。	电压不良	断路器的 1 次电压设定在额定电压内 200V(+10%～15%)。
				连接不良	(1) 报警复位。（重故障时请接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4340	温度异常（整流器）		子码：显示发生报警的整流器物理编号。	电压不良	断路器的 1 次电压设定在额定电压内 200V(+10%～15%)。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。(重故障时请接通“电源”) (2) 再发报警时, 请确认以下电缆、插头的状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良 (整流器)	(1) 报警复位 (重故障时, 请再接通“电源”) (2) 报警再发时, 请更换伺服包。
				基板不良 (EAXA 基板)	(1) 请报警复位。(重故障时, 请再接通“电源”) (2) 再发报警时, 请更换 EAXA 基板。更换基板前, 请保存 CMOS • BIN 数据。
				周围温度异常	周围温度设定在 40 ℃ 以下。
				设置不良	确认没有堵住排气口还有吸气口。
4344	线性伺服浮动跟踪错误			设定不良	确认程序设定。
4345	不可执行关节伺服浮动			设定不良	确认程序设定。
4346	关节伺服浮动限制转矩范围异常			设定不良	确认关节伺服浮动条件文件的限制力矩。
4347	线性伺服浮动限制转矩力矩范围异常			设定不良	确认线性伺服浮动条件文件的限制力矩。
4348	线性伺服浮动坐标种类不一致			设定不良	确认程序及线性伺服浮动的设定文件。
4349	线性伺服浮动工具姿势控制指定错误			设定不良	确认程序及线性伺服浮动的设定文件。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4350	不能执行线性伺服浮动			设定不良	确认程序的设定。
4351	检出出皮带断裂		子码：显示发生报警轴。	连接不良	确认驱动轮皮带没有切断。
				驱动皮带不良	请更换驱动皮带轮。
4352	双驱动相互偏差较大			设定不良	确认负荷设定。
4353	不能实现无限动作（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 事件软件 (JOB) 设定 • 关于该轴 MRESET 命令
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4354	文件编号指定错误（碰撞检出等级）		子码：文件编号	设定不良	在 SHCKSET 命令里不要使用 SVSPOT 专用碰撞检出文件。
4355	伺服浮动外力检出			设定不良	确认程序设定。
4356	ARM 控制设定异常（观测）			设定不良	确认程序设定。
4357	不能执行搜索（均匀示教）			设定不良	确认程序设定。
4358	多重加压错误			设定不良	现在加压动作结束后，请再次执行加压命令。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4359	整流器异常		子码：显示发生报警整流器的物理编号。	连接不良	(1) 报警复位。(重故障时请接通“电源”) (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 整流器 CN551, 553
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。(重故障时，请再接通“电源”) (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4360	晶片排列错误（伺服）			连接不良	检查预排列的连接。
4362	主电源就绪异常（伺服）			连接不良	(1) 报警复位。(重故障时，请连接“电源”) (2) 再发报警时，请确认以下以下电缆、插头的连接。 • EAXA-CN501 ~ 506, CN510 • EAXB-CN531, 532, 533 • 放大器 -CN581, 582 • 整流器 -CN551, 552A, 552B
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。(重故障时，请再接通“电源”) (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4363	基插槽信号异常（伺服）			连接不良	(1) 报警复位。（重故障时，请连接“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下以下电缆、插头的连接。 • EAXA-CN501 ～ 506, CN510 • EAXB-CN531, 532, 533 • 放大器 -CN581, 582 • 整流器 -CN551, 552A, 552B
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 请报警复位。（重故障时，请再接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换 EAXA 基板。更换基板前，请保存 CMOS・BIN 数据。
				软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4364	焊钳轴软极限超限		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认以下设定。 • 焊钳轴的原点 【开放侧】 请再设定开发侧软极限。 (参数 S1CxG200 或者 208) 【关闭侧】 请再设定关闭侧的软极限。 此时请加上电极磨损量的移动量。 (参数 S1CxG200 或者 208)

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4365	当接检出范围超限			设定不良	请确认以下设定。 • 焊钳轴原点 • 焊钳特性文件内的「固定或者可动」电极当接时的动作范围 • 焊钳特性文件内的「脉冲－行程更换」
4366	焊钳挠曲补偿设定异常		子码：显示发生报警的轴组。	设定不良	确认对应机种。
4367	机器人姿势异常			设定不良	请确认程序设定。
4371	系统错误（伺服）			设定不良	确认是对应个别抱闸控制，还是抱闸单元控制。
4372	伺服打开信号异常			连接不良	确认 TU 和 EAXA 的连接。 更换 TU。
4373	磁检出未完			模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换串行编码器。
4374	位相信号信息不一致			模块不良（电机）	(1) 报警复位（重故障时，请再接通“电源”） (2) 报警再发时，请更换串行编码器。
4380	机械安全单元处理异常（CPU1）			单元不良（YSU）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN。
4381	机械安全单元安全开关不一致（CPU1）	1	示教编程器的使能信号在一段时间内检出不一致。	检出使能信号不一致	(1) 报警复位。 (2) 请确认以下内容。 • 安全开关有两个接点，有时会因为把持的方法不一样只有单点接通。或者由于把示教编程器放到膝盖等不平的地方，也会有单点接通的情况。因此，请确认把持方法，或将示教编程器放置于平面上。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插头）的针号 A3, A4, B3, B4 的配线及示教编程器上的插头。
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，在报警发生时请执行以下内容。并且在 YSU 单元更换前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器电缆 • 更换 YSU 单元
4382	机械安全单元处理异常 （CPU2）			单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
4383	机械安全单元安全开关不一致 （CPU2）	1	示教编程器的使能信号在一段时间内检出不一致。	检出使能信号不一致	(1) 报警复位。 (2) 确认以下内容。 • 安全开关有两个接点，有时会因为把持的方法不一样只有单点接通。或者由于把示教编程器放到膝盖等不平的地方，也会有单点接通的情况。因此，请确认把持方法，或将示教编程器放置于平面上。
				连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插头）的针号 A3, A4, B3, B4 的配线及示教编程器上的插头。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，在报警发生时请执行以下内容。并且在 YSU 单元更换前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器电缆 • 更换 YSU 单元 • 更换示教编程器的急停开关与 YSU 单元的连线
4384	机械安全单元安全信号不一致（CPU1）	0	CPU1 侧检出示教编程器的急停信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插头）的针号 A3, A4, B3, B4 的配线及示教编程器上的插头。
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，在报警发生时请执行以下内容。并且在 YSU 单元更换前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器电缆 • 更换 YSU 单元 • 更换示教编程器的急停开关与 YSU 单元的连线
		2	CPU1 侧检出机器人控制柜的急停信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN208 插头）的针号 A1, A2, B1, B2 的配线及机器人控制柜急停开关。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，在发生报警时请确认以下内容。并且保存 CMOS・BIN 数据。 ・ 更换机器人控制柜的急停开关。 ・ 更换 YSU 单元 ・ 更换连接机器人控制柜的急停开关和 YSU 单元连接的电缆。
		3	CPU1 侧检出外部急停信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 ・ 确认 YSU 单元（CN216 插头）和 MXT 端子台的针号 19, 20, 21, 22 的接线。
		4	检出 CPU1 侧外部安全开关信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 ・ 确认 YSU 单元（CN216 插头）和 MXT 端子台的针号 33, 34, 35, 36 的接线。
		5	CPU1 侧检出安全栏信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 ・ 确认 YSU 单元（CN216 插头）和 MXT 端子台的针号 9, 10, 11, 12 的接线。
		6	CPU1 侧检出全速测试信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 ・ 确认 YSU 单元（CN216 插头）和 MXT 端子台的针号 23, 24, 25, 26 的接线。
		8	CPU1 侧检出超限 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 ・ 确认 YSU 单元（CN203 插头）针号 1, 2, 3, 4 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	CPU1 侧检出通用输入 0 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插头）和 MXT 端子台的针号 1，2，3，4 的接线。
		10	CPU1 侧检出通用输入 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插头）和 MXT 端子台的针号 5，6，7，8 的接线。
		14	CPU1 侧检出示教编程器的模式 0 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插头）的针号 B6 配线与示教编程器本体的连接
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，在发生报警时请确认以下内容。并且保存 CMOS・BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器电缆 • 更换 YSU 单元
		15	CPU1 侧检出示教编程器的模式 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插头）的针号 A6 配线与示教编程器本体的连接
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，在发生报警时请确认以下内容。并且保存 CMOS・BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器电缆 • 更换 YSU 单元

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		16	CPU1 侧检出伺服 ON1 信号（SFRDY1）的不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN。
		17	CPU1 侧检出接触器 1 信号（KMMB1）不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN214 插头）的针号 A5, A6, B5, B6 的配线和接触器 1 的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		18	CPU1 侧检出伺服 ON2 信号（SFRDY2）不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN。
		19	CPU1 侧检出插头 2 信号（KMMB2）不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN213 插头）的针号 A5, A6, B5, B6 的配线盒插头 1 的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		20	CPU1 侧检出伺服 ON3 信号 (SFRDY3) 不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		21	CPU1 侧检出接触器 3 信号 (KMMB3) 不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN215 插头) 的针号 A5, A6, B5, B6 的配线盒插头 1 的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换连接接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		22	CPU1 侧检出伺服 ON4 信号 (SFRDY4) 不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	CPU1 侧检出接触器 4 信号（KMMB4）不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插头）和 MXT 端子台的针号 27, 28, 29, 30 的接线。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换连接接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		24	CPU1 侧检出接触器 1 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN211 插头）的针号 1, 2, 3, 4 的配线
		25	CPU1 侧检出接触器 2 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN211 插头）的针号 5, 6, 7, 8 的配线
		26	CPU1 侧检出外部超程 2 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN211 插头）的针号 9, 10, 11, 12 的配线

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		27	CPU1 侧检出接触器 3 安全信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插头）的针号 9, 10, 11, 12 的接线。
		28	CPU1 侧检出外部超程 3 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插头）的针号 13, 14, 15, 16 的接线。
		29	CPU1 侧检出接触器 4 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插头）的针号 31, 32, 33, 34 的接线。
		30	CPU1 侧检出外部超程 4 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插头）的针号 35, 36, 37, 38 的接线。
		41	CPU1 侧检出风扇报警 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN212 插头）的针号 A1、B1 的接线。
		42	CPU1 侧检出风扇报警 2 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN212 插头）的针号 A2、B2 的接线。
		43	CPU1 侧检出风扇报警 3 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN212 插头）的针号 A3、B3 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		48	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的连接信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 6, 8, 31, 33 的接线和（CN206 插座）针号 5, 7, 30, 32 的接线
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		49	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号连接反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • YSU 单元（CN205 插座）的针号 6, 8, 31, 33 的接线和（CN206 插座）的针号 5, 7, 30, 32 的接线确认。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		50	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号安全开关信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • YSU 单元（CN205 插座）的针号 12, 14, 37, 39 的接线和（CN206 插座）的针号 11, 13, 36, 38 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		51	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的安全开关反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205 插座) 的针号 12, 14, 37, 39 的接线和 (CN206 插座) 的针号 11, 13, 36, 38 的接线。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		52	CPU1 侧 YSU 单元间信号的速度模式 0 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205 插座) 的针号 17, 19, 42, 44 的接线和 (CN206 插座) 的针号 18, 20, 43, 45 的接线。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		53	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号速度模式 0 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请执行以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 17, 19, 42, 44 的接线和（CN206 插座）的针号 18, 20, 43, 45 的接线。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		54	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的速度模式 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请执行以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 23, 25, 48, 50 的接线和（CN206 插座）的针号 22, 24, 47, 49 的接线。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		55	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的速度模式 1 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请执行以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 23, 25, 48, 50 的接线和（CN206 插座）的针号 22, 24, 47, 49 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		58	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的错误信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请执行以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN207 插座）的针号 1, 2, 14, 15 的接线和 YSU 单元的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		59	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的错误反馈就绪信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN207 插座）的针号 3, 4, 16, 17 的连接和 YSU 单元间的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		60	CPU1 侧检出 YSU 单元间信号的速度模式 0 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN207 插座）的针号 8, 9, 21, 22 的连接和功能安全单元间的连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		61	CPU1 侧检出功能安全单元间信号速度模式 0 反馈就绪信号不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		62	CPU1 侧检出功能安全单元间信号速度模式 1 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN207 插座）的针号 12, 13, 25, 26 连接和功能安全单元间的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		63	CPU1 侧检出功能安全单元间信号的速度模式 1 反馈就绪信号不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		64	CPU1 侧检出通用输出就绪信号不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		65	CPU1 侧检出通用输出反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 45, 46, 49, 50 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		66	CPU1 侧检出 EAXA 基板的抱闸解除信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 确认 YSU 单元（CN210 插座）的针号 A3, A5, B3, B5 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • EAXA 基板更换 • 连接电缆的更换
4385	机械安全单元输入诊断错误 (CPU1)	0	CPU1 侧在自我诊断确认里检出示教编程器异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		1	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出示教编程器的安全开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		2	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出机器人控制柜的急停开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		3	CPU1 侧在自我确认诊断里，检出外部急停信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		4	CPU1 侧自我诊断确认里，检出外部安全开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出安全栏信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		6	CPU1 侧，在自我诊断确认里检出全速测试信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		8	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出超程信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		9	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出通用输入 0 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		10	CPU1 侧，在自我诊断确认里检出通用输入 1 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		24	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出接触器 1 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		25	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出接触器 2 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		26	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出超程 2 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		27	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出接触器 3 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		28	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出超程 3 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		29	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出接触器 4 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		30	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出超程 4 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		48	CPU1 侧，在自我诊断确认里，检出 YSU 单元间的连接信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		50	CPU1 侧在自我诊断确认里检出 YSU 单元间的安全开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		52	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出 YSU 单元间的速度模式 0 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		54	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出 YSU 单元间的速度模式 1 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		58	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出功能安全单元间的错误信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		60	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出功能安全单元间的速度模式 0 反馈就绪信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		62	CPU1 侧在自我诊断确认里，检出功能安全单元间的速度模式 1 反馈就绪信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
4386	机械安全单元输出诊断错误 (CPU1)	49	CPU1 侧检出 YSU 单元间的连接信号里，一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时，请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		51	CPU1 侧检出 YSU 单元间的安全开关信号里，一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时，请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		53	CPU1 侧检出 YSU 单元间的速度模式 0 信号里，一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时，请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		55	CPU1 侧检出 YSU 单元间的速度模式 1 信号里，一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时，请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「2」。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		57	CPU1 侧检出 YSU 单元间的类别 1 停止信号里在一定时间内, 无反馈信号变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 报警再发时, 请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
4387	机械安全单元接触器粘着检出 (CPU1)	1	CPU1 侧检出接触器 1 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后, 在一定时间内检出反馈值 (KMMB) 有无关闭, 或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请执行以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN214 插座) 和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 再发报警时, 请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后, 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	CPU1 侧检出接触器 2 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后，在一定时间内检出反馈值（KMMB）有无关闭，或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN213 插座）和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良（YSU）	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		3	CPU2 侧检出接触器 3 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后，在一定时间内检出反馈值（KMMB）有无关闭，或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良（YSU）	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	CPU1 侧检出接触器 4 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后，在一定时间内检出反馈值（KMMB）有无关闭，或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
4388	机械安全单元伺服 ON 异常 (CPU1)	1	CPU1 侧接触器 1 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		2	CPU1 侧接触器 2 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		3	CPU1 侧接触器 3 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		4	CPU1 侧接触器 4 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4389	机械安全单元安全信号不一致 (CPU2)	0	CPU2 侧检出示教编程器的急停信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • YSU 单元 (CN209 插座) 的针号 A3, A4, B3, B4 的接线及示教编程器的插座连接。
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时请确认以下内容。并且更换 YSU 单元后，请保存 CMOS • BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器的电缆 • 更换 YSU 单元 • 更换连接示教编程器的急停开关和 YSU 单元的电缆。
		2	CPU2 侧检出机器人控制柜的急停信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN208 插座) 的针号 A1, A2, B1, B2 的接线及机器人控制柜的急停开关。
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时请确认以下内容。并且更换 YSU 单元后，请保存 CMOS • BIN 数据。 • 更换控制柜的急停按钮 • 更换 YSU 单元 • 更换连接示教编程器的急停开关和 YSU 单元的电缆。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	CPU2 侧检出外部急停信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 19, 20, 21, 22 的接线。
		4	CPU2 侧检出外部安全开关信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 33, 34, 35, 36 的接线。
		5	CPU2 侧检出安全栏信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 9, 10, 11, 12 的接线。
		6	CPU2 侧检出全速测试信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 23, 24, 25, 26 的接线。
		8	CPU2 侧检出超程 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN203 插座）的针号 1, 2, 3, 4 的连接。
		9	CPU2 侧检出通用输入 0 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 1, 2, 3, 4 的接线。
		10	CPU2 侧检出通用输入 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN216 插座）和 MXT 端子台的针号 5, 6, 7, 8 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		14	CPU2 侧检出示教编程器的模式 0 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插座）的针号 B6 的接线和示教编程器本体的连接
				硬件不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时请确认以下内容。并且更换 YSU 单元后，请保存 CMOS・BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器的电缆 • 更换 YSU 单元
		15	CPU2 侧检出示教编程器的模式 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN209 插座）的针号 A6 的接线和示教编程器本体的连接
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时请确认以下内容。并且更换 YSU 单元后，请保存 CMOS・BIN 数据。 • 更换示教编程器 • 更换示教编程器的电缆 • 更换 YSU 单元
		16	CPU2 侧检出伺服 ON1 信号（SFRDY1）不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		17	CPU2 侧检出接触器 1 信号（KMMB1）不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN214 插座）针号 A5、A6 和 B5、B6 和接触器的接线。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换连接接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		18	CPU2 侧检出伺服 ON2 信号（SFRDY2）不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		19	CPU2 侧检出接触器 2 信号（KMMB2）的不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN213 插座）针号 A5、A6 和 B5、B6 和接触器的接线。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换连接接触器或者驱动接触器的继电器

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		20	CPU2 侧检出伺服 ON3 信号 (SFRDY3) 的不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		21	CPU2 侧检出接触器 3 信号 (KMMB3) 的不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN215 插座) 的针号 5, 6, 7, 8 的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换连接接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		22	CPU2 侧检出伺服 ON4 信号 (SFRDY4)。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	CPU2 侧检出接触器 4 信号（KMMB4）的不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）的针号 27, 28, 29, 30 的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换连接接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或者驱动接触器的继电器后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS・BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		24	CPU2 侧检出接触器 1 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN211 插座）的针号 1, 2, 3, 4 的接线。
		25	CPU2 侧检出接触器 2 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN211 插座）的针号 5, 6, 7, 8 的接线。
		26	CPU2 侧检出外部超程 2 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN211 插座）的针号 9, 10, 11, 12 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		27	CPU2 侧检出接触器 3 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）的针号 9, 10, 11, 12 的接线。
		28	CPU2 侧检出外部超程 3 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）的针号 13, 14, 15, 16 的接线。
		29	CPU2 侧检出接触器 4 使能信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）的针号 31, 32, 33, 34 的接线。
		30	CPU2 侧检出外部超程 4 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）的针号 35, 36, 37, 38 的接线。
		41	CPU2 侧检出风扇报警 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN212 插座）的针号 A1, B1 的接线。
		42	CPU2 侧检出风扇报警 2 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN212 插座）的针号 A2, B2 的接线。
		43	CPU2 侧检出风扇报警 3 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN212 插座）的针号 A3, B3 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		48	CPU2 侧检出 YSU 单元间的连接信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 6, 8, 31, 33 的连接和（CN206 插座）的针号 5, 7, 30, 32 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		49	CPU2 侧检出 YSU 单元间的连接反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 6, 8, 31, 33 的连接和（CN206 插座）的针号 5, 7, 30, 32 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		50	CPU2 侧检出 YSU 单元间的安全开关信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 12, 14, 37, 39 的连接和（CN206 插座）的针号 11, 13, 36, 38 的连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		51	CPU2 侧检出 YSU 单元间的安全开关反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205 插座) 的针号 12, 14, 37, 39 的连接和 (CN206 插座) 的针号 11, 13, 36, 38 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		52	CPU2 侧检出 YSU 单元间信号速度模式 0 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205 插座) 的针号 17, 19, 42, 44 连接和 (CN206 插座) 的针号 18, 20, 43, 45 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		53	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 0 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 17, 19, 42, 44 连接和（CN206 插座）的针号 18, 20, 43, 45 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		54	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 1 信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请实施以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 23, 25, 48, 50 的接线和（CN206 插座）的针号 22, 24, 47, 49 的接线。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		55	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 1 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请实施以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN205 插座）的针号 23, 25, 48, 50 的接线和（CN206 插座）的针号 22, 24, 47, 49 的接线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		58	CPU2 侧检出 YSU 单元间错误信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN207 插座) 的针号 1, 2, 14, 15 的连接和 YSU 单元间的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		59	CPU2 侧检出 YSU 单元间的错误反馈就绪信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请确认以下内容。 • YSU 单元 (CN207 插座) 的针号 3, 4, 16, 17 的连接和 YSU 单元间的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		60	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 0 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • YSU 单元 (CN207 插座) 的针号 8, 9, 21, 22 的接线和安全单元间的连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		61	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 0 反馈就绪信号不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		62	CPU2 侧检出功能安全单元间的速度模式 1 反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN207 插座) 的针号 12, 13, 25, 26 的连接和功能安全单元的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后, 再发报警时, 请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换
		63	CPU2 侧检出功能安全单元间的速度模式 1 反馈就绪信号不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		64	CPU2 侧检出通用输出就绪信号不一致。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		65	CPU2 侧检出通用输出反馈信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN216 插座) 和 MXT 端子台的针号 45, 46, 49, 50 的连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		66	CPU1 侧检出 EAXA 基板的抱闸释放信号不一致。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN210 插座）和 MXT 端子台的针号 A3, A5, B3, B5 的连接。
				单元不良 (YSU) 或者连接电缆不良	(1) 报警复位。 (2) 确认配线后，再发报警时，请执行以下内容。并且更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN 数据。 • YSU 单元更换 • 连接电缆的更换 EAXA 基板的更换
4392	机械安全单元输入诊断错误 (CPU2)	0	CPU2 侧在自我诊断确认里检出示教编程器的急停信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		1	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出示教编程器的安全开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		2	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出机器人控制柜的急停开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		3	CPU2 侧在自我确认诊断里，检出外部急停信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		4	CPU2 侧自我诊断确认里，检出外部安全开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出安全栏信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		6	CPU2 侧，在自我诊断确认里检出全速测试信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		8	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出超程信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		9	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出通用输入 0 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		10	CPU2 侧，在自我诊断确认里检出通用输入 1 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		24	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出接触器 1 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		25	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出接触器 2 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		26	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出超程 2 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		27	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出接触器 3 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		28	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出超程 3 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		29	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出接触器 4 使能信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		30	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出超程 4 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		48	CPU2 侧，在自我诊断确认里，检出 YSU 单元间的连接信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		50	CPU2 侧在自我诊断确认里检出 YSU 单元间的安全开关信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		52	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出 YSU 单元间的速度模式 0 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		54	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出 YSU 单元间的速度模式 1 信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		58	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出功能安全单元间的错误信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		60	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出功能安全单元间的速度模式 0 反馈就绪信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		62	CPU2 侧在自我诊断确认里，检出功能安全单元间的速度模式 1 反馈就绪信号异常。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
4393	机械安全单元输出诊断错误 (CPU2)	49	CPU2 侧检出 YSU 单元间的连接信号里，一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，报警再发时，请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		51	CPU2 侧检出 YSU 单元间的安全开关信号里，一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 报警再发时, 请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		53	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 0 信号里, 一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 报警再发时, 请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		55	CPU2 侧检出 YSU 单元间的速度模式 1 信号里, 一定时间内反馈信号无变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 报警再发时, 请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「2」。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
		57	CPU2 侧检出 YSU 单元间的种类 1 停止信号里在一定时间内, 无反馈信号变化。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时, 请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN205/CN206) 的插头连接。
				旋转开关不对	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 报警再发时, 请确认以下内容。 • 主柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「1」、把偏柜 YSU 单元的旋转开关 (S1) 的设定为 「2」。
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。
4394	机械安全单元接触器粘着检出 (CPU2)	1	CPU2 侧检出接触器 1 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后, 在一定时间内检出反馈值 (KMMB) 有无关闭, 或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时, 请执行以下内容。 • 确认 YSU 单元 (CN214 插座) 和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后, 再发报警时, 请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或驱动接触器的继电器后, 再发报警时, 请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前, 请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	CPU2 侧检出接触器 2 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后，在一定时间内检出反馈值（KMMB）有无关闭，或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN213 插座）和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或驱动接触器的继电器后，再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		3	CPU2 侧检出接触器 3 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后，在一定时间内检出反馈值（KMMB）有无关闭，或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或驱动接触器的继电器后，再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	CPU1 侧检出接触器 4 的伺服 ON/ 伺服 OFF 指令后，在一定时间内检出反馈值（KMMB）有无关闭，或者 YSU 单元和接触器间的连接不良。	连接不良	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下内容。 • 确认 YSU 单元（CN215 插座）和接触器间的连接。
				接触器不良	(1) 报警复位。 (2) 连接确认后，再发报警时，请执行以下内容。 • 更换接触器或者驱动接触器的继电器
				单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 更换接触器或驱动接触器的继电器后，再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
4395	机械安全单元伺服 ON 异常 (CPU2)	1	CPU2 侧接触器 1 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		2	CPU2 侧接触器 2 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		3	CPU2 侧接触器 3 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。
		4	CPU2 侧接触器 4 的伺服 ON/OFF 指令后，检出在一定之内反馈值（SFRDY）不能 ON/OFF。	单元不良 (YSU)	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YSU 单元。更换 YSU 单元前，请保存 CMOS • BIN。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4400	运算准备未完成	1	动作控制部的计算处理在规定时间内未结束，不能进行动作指令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	程序操作时，计算处理部的准备没有完成。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	再现时，计算处理部的准备没有完成。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	计算处理部的读取处理未完成。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	传送带同步定时跟踪时，运算处理准备没有完成。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	目标位置指定动作时，运算处理部的先读取未完成。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4401	序列任务内部控制错误	1	移动命令的先读取处理上，没有未使用的 A-BANK。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	移动命令的读取处理上，没有未使用的存储优先权。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	A_BANK 指示器未设定。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	不能进行 A_BANK 的更换。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	没有指定的 A_BANK 编号。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		20	在系列编号（MSS）获取上发生报警。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		21	RMS960 系统调用发生报警。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		22	接收了未定义的中断命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	程序开始条件未定义。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		24	预取行列操作发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		26	未定义中间代码。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		29	命令先读取处理不能正常结束。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		30	程序数据变更发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		31	程序执行开始时的指定程序编号有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		32	中断命令的附加数据区域异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		33	中断命令的系列号（MSS）异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		38	双协调开始时发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		39	SYNC 指定复位时，发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		41	在动作命令部里，发生占有控制组的设定发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		45	轨迹控制发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		47	SYNC 指定的主侧系列任务（程序）结束等待时发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		48	行序列执行时，执行了不能执行的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		80	程序执行处理发生了例外的错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		100	先读取处理上, 主处理命令上发生了错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		101	先读取处理上, 子处理命令发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		102	程序执行时, 先读取处理没有结束。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		103	没有完成 A_BANK 的变更处理。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		104	先读取处理上, 发生了系列编号 (MSS) 异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		105	先读处理的命令预取行列操作发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		106	先读取的 IES 转换时发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4402	演算部未定义命令			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4404	运算错误	8	机器人不能进行插补动作 (直线、圆弧等)	设定不良	(1) 确认以下设定。 ・发生报警时的程序点 (移动命令) 变更为 MOVJ。
		10	俯 / 仰状态数据设定不能设定为 【B 轴角度】	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・「S2C658: 状态数据详细设定」设定为 「1」。
		11	不能通过 B 轴 0 度位置 (特殊领域)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改示教位置为不要超过 B 轴 0 度位置 (特殊领域)
4406	控制轴组错误	1	主侧、从侧指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		2	从侧指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	从侧动作插补错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		4	主轴无指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		6	轴操作动作主轴执行错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		7	轴操作动作从轴指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		8	占有控制错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		9	轴操作动作占有控制指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		10	后退位置占有控制指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	跟踪动作占有控制轴组指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	跟踪动作主、从侧无指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4407	圆弧程序点有相同点			设定不良	(1) 确认以下设定。 ・圆弧程序示教点的位置不要设定为同一点。
4408	自由曲线程序点有相同点			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・确认自由曲线程序点的示教位置不要设定为同一点。
4409	3 点为同一点			设定不良	(1) 确认以下设定。 ・确认用户坐标设定的 3 点不要为同一点。
4410	摆焊参考点为同一点			设定不良	(1) 确认以下设定。 ・起始点、终点、参考点 3 点不要设定为同一点。
4411	自由曲线插补示教错误			设定不良	(1) 确认以下设定。 ・自由曲线动作区间的示教位置设定要均等。
4412	LU 轴姿态动作不可			设定不良	(1) 确认以下设定。 ・请修改示教位置，设定为 LU 轴的姿态不要变化。 ・用 MOVJ 修改示教。
4413	SL 轴姿态动作不了			设定不良	(1) 确认以下设定。 ・请修改示教位置，设定为 SL 轴的姿态不要变化。 ・用 MOVJ 修改示教。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4414	段超出：LOW / HIGH		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 降低发生报警的程序速度。 (2) 把移动命令修改为关节插补（MOVJ）。 ※动作发生变化时，请注意和周边的干涉。
4416	脉冲极限超值：MIN / MAX		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置把发生报警的程序点设定在动作范围之内。
4418	立方体极限超值：MIN / MAX		子码：控制轴组& XYZ	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置把发生报警的程序点设定在动作范围之内。
4420	特殊软件极限：MIN / MAX		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置把发生报警的程序点设定在动作范围之内。
4422	机械干涉：MIN / MAX		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置把发生报警的程序点设定在动作范围之内。
4424	特殊机械干涉：MIN / MAX		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置把发生报警的程序点设定在动作范围之内。
4426	脉冲机械极限超值：MIN / MAX		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置把发生报警的程序点设定在动作范围之内。
4428	段码处理命令异常	1	RT 缓冲区控制异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	段接收控制命令异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	无存储优先权	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	MOVE 模拟时，应答错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	bank_refresh_flag (x) 数值范围超值	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	RT 缓冲区跟踪选项异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		9	上一段未发送，此段已接收。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4429	有效控制轴组指定异常	1	无控制轴组指定	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	从侧控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	主控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		4	主、从侧控制轴组发生错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		5	程序文件控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		6	用户坐标文件控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		7	机器人间校准文件控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		8	工具校准文件控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		10	先读取计算开始点位置控制轴组错误 (为 adv_st_pos)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	当前值预值位置控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	传送读取计算开始点位置控制组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		13	占有控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		15	伺服抓手控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		18	传送校准文件控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		19	先读取计算开始点位置控制轴组错误 (为 dm_st_pos)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4430	CPU 中断处理错误	1	动作命令部、系统控制部间中断处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	命令指令部 -SL#1 中断处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	命令指令部 -SL#2 中断处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	命令指令部 -SL#3 中断处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	命令指令部 -SL#4 中断处理错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	动作指令部 CV#1 中断处理异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	动作指令部 CV#2 中断处理异常	软件动作异常处理	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	动作指令部 PS#1 中断处理异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	动作指令部 PS#2 中断处理异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
4431	JHM 错误	1	要开打程序时，JMS 系统调用时发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		2	要打开程序时，程序句柄值的存储区间内没有空间。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		3	程序控制处理时，没有程序句柄。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		4	程序控制处理时，程序控制所有权发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		5	程序控制处理时，不能进行修改程序控制权。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		6	程序控制处理时，在排他控制发生了错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4432	命令解释错误	1	要执行的命令中间代码异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	目的文件（变量）附加项的配置发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	附加项数据类型异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	信号箱异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	中间代码的块分离处理发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	信箱号被二重定义了。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		9	中间代码块分离上有未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		10	IPRM 未设定。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		11	附加项数据检索发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	移动命令检索处理发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		14	没有变量信息。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		16	位置文件数据读取时，发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		17	变量数据类型未定义。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		18	算式命令里，有异常中间代码。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		19	算式命令里语法异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		20	读取附加项时，附加项长度是 0・	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		21	没有设定必须附加项。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		22	位置文件管理处理上，不能进行处理对象非公开变量。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		23	位置文件管理处理上，不能进行处理对象位置型变量。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		24	程序间变量接收时，程序引数设定状态不一致。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		25	预使用四则运算命令执行未定义的运算。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		26	算式运算使用的算术堆栈溢出。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		27	算式运算使用的算术堆栈为空。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		28	算式运算、运算项不足，不能进行运算。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		254	使用了旧用户变量的访问机构。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		255	命令解释执行处理里发生了例外的错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
4433	未定义全局变量	0	字节型变量的领域设定值异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		1	整数型变量的领域设定值有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	双精度型变量的领域设定值有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	实数型变量的领域设定值有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	文字列型变量的领域设定值有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	机器人轴位置型变量的领域设定值有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	基座轴位置型变量的领域设定值（S1D 参数）有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	工装轴的位置型变量的领域设定（S1D 参数）有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4435	未定义局部变量	0	字节型变量的领域设定值异常。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		1	整数型变量的领域设定值未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
		2	双精度型变量的领域设定值未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
		3	实数型变量的领域设定值未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
		4	文字列型变量的领域设定值未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
		5	机器人轴位置型变量的领域设定值未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
		6	基座轴位置型变量的领域设定值（S1D 参数）未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
		7	工装轴的位置型变量的领域设定（S1D 参数）未定义。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 在程序信息画面上，设定使用局部变量的个数。
4436	圆弧程序点不足			设定不良	(1) 请确认以下内容。 • 示教圆弧插补程序点，要连续设定 3 个点以上。
4437	自由曲线程序点不足			设定不良	(1) 请确认以下内容。 • 示教自由曲线插补程序点，要连续设定 3 个点以上。
4438	程序未登录			设定不良	(1) 请确认以下内容。 • 请确认 CALL/JUMP 的源程序有无登录。没有登录的情况下，发生报警，请删除 CALL/JUMP 命令。
4439	标号未登录			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认 JUMP 的源标号有无登录。没登录发生报警时，请删除 JUMP 命令。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4440	未定义返回程序			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 在开始程序里，有不正常的 RET 命令时，请删除 RET 命令里。 • 在程序调用堆栈内没有程序状态下，确认是否执行 RET 命令。此时，请从主（开始）程序里执行。
4441	局部变量领域不足			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请减少局部变量的使用个数。
4444	位置定义异常		子码：发生异常轴的位数指定	外部影响	(1) 请确认以下设定。 • 轴操作等，避开机器人，排除发生报警轴的外力。
4445	数据预置处理异常	1	不能获得先读取处理的标记。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	先读取处理未结束，结束等待时间超过了限定值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	先读取计算处理未结束，结束等待时间超过了限定值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	先读取计算处理发生了报警。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		5	A_BANK 更换处理没有结束。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		255	程序执行处理时发生了例外的错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4446	变量值超过限定值	0	变量值超过了限定值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		1	二进制（0/1）数据类型变量值超过限定值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		2	带符号 1 字节类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		3	无符号 1 字节类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		4	带符号 2 字节类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		5	无符号 2 字节类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		6	带符号 4 字节类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		7	无符号 4 字节类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		8	实数 4 字节数据类型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		14	文字列型变量值，小于数据范围内的最小值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32770	带符号 1 字节类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32771	无符号 1 字节类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32772	带符号 2 字节类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32773	无符号 2 字节类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32774	带符号 4 字节类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32775	无符号 4 字节类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32776	实数 4 字节数据类型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
		32782	文字列型变量值，大于数据范围内的最大值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认变量设定内容，使之设定在数值输入范围内。
4447	圆弧示教点不良			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 圆弧程序 3 点的设定不要设定为直线。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4448	摆动控制错误	1	摆动控制轴组指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	摆焊文件的速度指定为移动时间时，移动时间要设定在 0 以上的数值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・把移动时间设定在 0・1 秒以上。
		5	摆焊文件的速度指定为频率时，频率要设定在 0 以上的数值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・把频率设定在 0・1Hz 以上。
		6	摆焊文件的速度指定为定时模式时，时间要设定在 0 以上的数值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・把时间值设定为正值。
		7	三角型、L 型摆焊时，纵方向距离或者横方向距离设定的是 0。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・纵方向距离、横方向距离都设定为正值。
		8	壁点侧的协调控制指定和控制轴侧不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・壁点侧的控制轴组设定要和摆焊控制轴组设定相吻合。
		9	手臂摆焊、P 点和控制点间的距离不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・工具坐标设定为正确的尺寸。
		10	圆形手臂摆焊，P 点和控制点间的距离不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・工具坐标设定为正确的尺寸。
		11	圆形手臂摆焊用圆弧坐标系 Y 方向成分不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改壁方向、水平方向的设定。
		12	圆形手臂摆焊用圆弧坐标系 X 方向成分不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改壁方向、水平方向的设定。
		14	摆焊基本姿势算出错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		15	摆焊水平方向、壁方向矢量计算错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		16	摆焊同步文件编号选择范围错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改使用的摆焊同步编号
4449	位置型变量数据类型不匹配			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 设定好位置型变量数据。
4450	文件编号错误	1	文件编号的确认发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的工具文件编号是 0 ~ 63。
		2	用户坐标文件编号确认发生错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的用户坐标文件编号是 1 ~ 63。
		3	机器人间的校准文件编号发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的机器人间的校准文件编号是 1 ~ 32。
		4	工具校准文件编号确认发生错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的工具文件编号是 0 ~ 63。
		5	参考点编号确认发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认指定的参考点编号是 1 ~ 8。
		7	焊接条件开始文件编号确认发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的焊接条件开始文件编号是 1 ~ 48。
		8	焊接条件结束文件编号确认发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的焊接条件结束文件编号是 1 ~ 48。
		9	传送特性文件编号确认发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认指定的传送特性文件编号是 1 ~ 6。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		10	冲压特性文件编号确认发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认脉冲特性文件编号是 0 ~ 3。
		12	传送校准文件编号确认发生错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认指定的传送校准编号是 1 ~ 6。
		13	引数编号确认发生错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认引数编号是 1 ~ 16。
		14	伺服焊钳特性文件编号发生错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 指定的工具文件编号是 1 ~ 12。
4451	参考点未登录		子码: 参考点编号 (显示 2 进)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请设定参考点。
4452	程序调用堆栈超出			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • CALL 命令的调用级数要在 12 个以内。
4453	变数编号超出限制		超出变量编号限定值。 子码: 预使用变量编号	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 制作程序为可以使用的变量编号以内。
4454	焊机特性文件未设定			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请完成焊接特性文件的设定。
4455	焊接开始条件文件未设定			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请完成焊接开始条件文件的设定。
4456	焊接结束文件未设定			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请完成焊接结束条件文件的设定。
4457	焊机电源种类不匹配			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认焊接电压的指令单位。
4459	算式超长			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请把算式分开, 设定为短算式程序。
4460	计算命令 0 做除数			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 不要设定为 0 做除数。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4461	自动粘着特殊条件未设定			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认焊接解除条件次数的设定。
4462	再引弧无源程序点			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • ARCON 命令后，确认移动命令的设定。
4463	奇偶错误			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认通用输入输出组的奇偶设定。
4464	超过 BCD 数值范围			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • BCD 数据不要超过范围。
4465	超过奇偶数值范围（有奇偶校验）			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 奇偶校验不要超过范围。
4466	运算部离线未定义命令	0	对于离线位置生成部发行了未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4467	用户坐标作成的程序点不足			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改程序使程序点的个数为 3 个以上。
4468	机器人间校准数据作成错误	1	不能进行机器人间校准作业的機種	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 本机器人，不要进行协调动作。
		2	主轴组和从轴组是同一个轴组。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	主轴组的控制轴组指定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	从轴组的控制轴组指定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	校准用的数据占有控制轴组设定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	校准用的数据有效控制轴组设定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	主轴组的校准用数据 3 点中，有相同的点。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 对校准用的数据进行示教，使之不要是同一个点。
		8	从轴组的校准用数据 3 点中，有相同的点。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 对校准用的数据进行示教，使之不要是同一个点。
		9	校准用的数据示教数不足。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4469	机器人间校准框架转换错误	1	不能执行机器人间校准的机种	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・本机器不能进行机器人间的校准。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	主轴组和从轴组同一个轴组。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 把主轴组和从轴组修改为不同的轴组。
		3	主轴组的控制轴组指定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	从轴组控制轴组指定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	校准数据设定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4470	机器人校准程序点不足			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认程序点数的设定。
4471	校准数据作成错误	1	工具校准示教点数不正确	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	校准用的数据占有控制轴组指定不正确	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	校准用的数据有效控制轴组指定不正确	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		4	校准用数据的控制轴组指定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4472	紧凑模式焊接计算错误	1	参考点没有设定	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请设定参考点。
		2	开始点和结束点是同一点	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置, 让开始点和结束点不为同一点。
		3	连接开始点和结束点的直线和工具 Z 方向的角度不满 10° 。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置, 使连接开始点和结束点的直线和工具 Z 方向的角度超出 10° 。
4473	计算报警复位处理异常			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4474	控制轴组超限		子码: 关联控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • CALL 源程序的控轴组包含 CALL 调用程序的控制组。 • 不要用 【PSTART】命令启动包含动作中控制组的程序。
4475	不可执行无机器人轴的程序			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 在程序控制轴组里添加机器人。
4476	不可变更 (禁止编辑程序)	0	预修改附件数据。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 解除禁止编辑程序的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		1	预修改速度附加数据。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 解除禁止编辑程序的设定。
		2	预修改板厚附加数据。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 解除禁止编辑程序的设定。
4477	用途选择错误		子码: 用途编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 在维护模式用途选择上, 请在指定机器人里设定用途。
4480	传感器 1 功能选择错误		子码: 传感器编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 在维护模式用途选择上, 请在指定机器人里选择选项功能。
4484	模拟量输出选择参数错误		子码: 用途编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 在参数 AxP010 设定以下数值。 弧焊用途 :1 弧焊 + 弧焊 :3 3 台弧焊 :5 4 台弧焊 :7
4485	应用传感器不匹配			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4486	发生轨迹超程			设定不良	(1) 请确认以下设定。 请再设定, 轨迹超程半径设定在允许范围之内。
4487	机械参数超限			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4489	不可执行切割动作（示教不良）	1	动作开始位置的 C、W 轴不是 0 脉冲。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 请确认动作开始位置（0 脉冲）设定。
		2	切割半径没设定为 0。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认半径设定（要比 0 大的数值）
		3	没有安装小圆加工轴。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • CUT 命令，只有带有小圆加工轴的机器人可以使用。
		4	在本机器人里，六角形不能动作。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 选择其他的形状。
4490	不可无极限动作（示教不良）	1	无极限回转结束后，执行 MRESET 前，执行了插补命令（MOVL、MOVC 等）。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 无极限回转后，进行插补动作（MOVL、MOVC 等）时，请进行 MRESET。
		2	基本轴没有设定无极限回转轴。基本轴不能使用无极限功能。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认无极限回转轴指定参数设定。
		3	尽管没有进行无极限轴指定，但执行了无极限功能。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认无极限回转轴指定参数的设定。
		4	超过了无极限轴最大脉冲值。（±536870911）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 设定回转量，使之不要超过最大脉冲值。
4491	修正方向作成错误	1	修正方向制作控制轴组指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	修正方向坐标指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	修正方向在任意方向时不能制作修正坐标。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 在参考点（REFP）确认修正方向的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	修正方向是任意方向时，参考点是同一点（REFP）。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 参考点（REFP）不要设定为同一点。
		5	壁点侧的协调控制指定错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 壁点控制轴组指定和摆焊执行控制轴组指定要吻合。
4492	位置修正错误	1	修正量数据占有控制轴组指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	修正量数据有效控制轴组指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4493	工具文件编号限制超限			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4494	摆焊示教点不良	1	摆焊开始点和结束点是同一点。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 摆焊开始点和结束点不要为同一点。
		2	摆焊的开始点、结束点或者参考点是同一点。		(1) 请确认以下设定。 • 摆焊的开始点、结束点、参考点不要设定为同一点。
4495	机器人间校准未完成		子码：校准未完成的控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 使用协调动作时，请使用机器人间校准。
4496	参数设定异常	1	机器人编号设定不良。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	分辨率设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	反馈 PPR 设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	L 轴滚珠丝杠用的数据设定不良	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	U 轴滚珠丝杠用的数据设定不良。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	MAXPPS 设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	最大加速度设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	最大减速度设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	再现伺服平均化时间设定在【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		10	机器人编号的设定不良。指定了没有定义的機種。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		11	立方体干涉坐标指定异常。设定了没有定义的坐标系。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	用户坐标编号指定异常。设定了范围外的编号。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		13	算出减速比 ≤ 0 。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		14	弹簧定数设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		15	电机惯量设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		16	速度换算定数设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		17	分割数设定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		18	减速机的允许力矩异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		19	电机的允许力矩异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		20	是力矩加减速速度对象外的机种。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		21	为配重设定【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		22	CUT 命令里的六角形角度设定设定为 0 < 角度 < 60 度以外。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		23	编码器种类指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		24	观测取样时间错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		25	2 自由度 KP 值数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		26	力矩加减速指定参数异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		27	观测极性设定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		28	平移量计算用惯量值错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		29	观测衰减常数错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		30	力矩推定用参数错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		31	PV 循环为 1msec，段时钟发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		32	非机器人轴观测选择错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		33	应答时定数设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		34	效率数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		35	平均化时定数设定为【0】。最适合的加减速控制时，平均化时定数有必要进行设定。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		36	力矩限制率数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		37	库伦摩擦数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		38	动摩擦系数数据错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		39	最佳加减速度参数异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		40	指定了未安装的功能	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		41	最佳加减速动力学模块计算无效	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		42	动力学固定模块的惯量设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		43	动力学模块计算形态指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		44	功能的最佳加减速速度控制无效错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		45	速度限制功能的轴指定参数没有设定。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		46	速度限制功能模式指定参数设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		47	速度极限功能的允许制动力矩参数设定为【0】以下。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		48	速度极限功能的速度调整比率参数设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		49	加减速调谐的力矩限制调整率参数设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		50	最佳加减速的力矩超时最短加减速时间参数设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		51	SKR 型机器人尺寸信息 【a3】 设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		52	伺服涂胶控制轴组参数设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		53	直角机器人 X 轴的角度参数设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		54	直角机器人 Y 轴的角度参数设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		55	双臂型机器人设定异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		56	FORMCUT 最大加减速度时间参数设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		57	手臂干涉确认扩充点指定位的设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		60	手臂干涉确认点的球体设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		61	手臂干涉确认点圆筒设定为【0】以下的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		62	手臂干涉确认点的指定数不足。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		70	手臂干涉确认的扩充确认点 1 的 XYZ 全部设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		71	手臂干涉确认的扩充确认点 2 的 XYZ 全部设定为【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		85	内藏管线型手臂、三滚动型机器人的手臂轴角度设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		86	本机器人不能使用特殊关节程序操作。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		87	特殊角度极限确认指定参数设定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		91	轨迹优先控制减速度小于 【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		92	轨迹优先控制的圆度参数设定为小于 0 的数值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		93	小圆加工设备的关节参数不能设定。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		95	实时弯曲补偿功能对机器人以外的轴组无效	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		96	弧焊单元焊枪手臂型机器人尺寸信息 【a2】设定为 【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		97	V 型手臂 T 轴机器人双臂 T 轴单元减速比是 【0】。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4497	机器人间校准示教点错误	1	主轴组侧的示教点有相同的点。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请修改示教不要是同一点。
		2	从轴组侧的示教点有相同的点。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请修改示教不要是同一点。
		3	工装轴的 C3、C4、C5 的第 2 轴位置不是同一个位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教为工装轴的 C3、C4、C5 的第 2 个轴的位置不要是同一个位置。
		4	工装轴的 C1、C2、C3 的第 1 轴的位置不是同一个位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教为工装轴的 C1、C2、C3 的第 1 个轴的位置是同一个位置。
		5	工装轴的 C1、C2、C3 的第 2 个轴的位置是同一个位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教为不同的位置。
		6	工装轴的 C3、C4、C5 的第 1 轴的动作方向不是同一个回转方向。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教为工装轴的 C3、C4、C5 的第 1 轴的动作方向为同一个回转方向。
		7	工装轴的 C1、C2、C3 的第 1 轴（升降轴）的位置不是同一个位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教为工装轴的 C1、C2、C3 的第 1 轴（升降轴）的位置为同一个位置。
		8	工装轴的 C3、C4、C5 的第 1 轴（升降轴）的位置不是同一个位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教为工装轴的 C3、C4、C5 的第 1 轴（升降轴）的位置为同一个位置。
4498	不可执行无控制轴组的程序		预执行不能执行的无控制轴组程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认控制轴组程序命令的设定。
4499	位置数据未登录		子码：预使用变量编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认位置型变量的设定。
4500	用户坐标未登录		子码：预使用用户坐标编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认用户坐标的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4501	任务数超出范围		子码：任务编号	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4502	SL 再现移动异常		选项基板不能正常启动	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
				基板不良（YCP02 基板）	(1) 请再接通电源。 (2) 再发报警时，请更换 YCR02 基板。基板更换前，请保存 CMOS・BIN 数据。
4505	无引弧程序点			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • ARCON 命令前，请登录程序点。
4506	无再启动返回程序点			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认程序的设定。
4507	检测用参考点示教不良			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请修改位置，搜索开始点和动作目标位置不是同一个点。 • 搜索开始点和动作目标位置的距离设定大点。
4508	坐标系指定错误	0	没有指定的坐标系。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		1	主工具坐标系指定错误。此坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		2	工具坐标系指定错误。此坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		3	前行方向坐标系（共享功能用）指令错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	任意方向坐标系（共享功能用）指令错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		5	近似工具坐标系（共享功能用）指令错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		6	传送坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		8	COMARC 坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		9	力传感器坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		10	圆柱坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		11	外部基准点坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		12	立体平移时坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		13	小松工具 Z 方向动作坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		14	小松工具坐标系 JOG 动作坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		15	立方体平移 IMOV 时坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		16	H — LINK 型圆柱坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
		17	FSER __ FRAME 型圆柱坐标系指定错误。这个坐标系不能使用。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认可以使用的坐标系的设定。
4509	MFRAME 错误	1	不能制作主工具用户坐标。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 制作主工具用户坐标时，请在协调程序内，执行 MFRAME 命令。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4510	不能进行求根计算			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认 SQRT 命令的第 2 引数不要设定为负值。
4511	落下量允许范围异常		子码: 超过允许值的控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认对于机器人的负荷设定。
4512	代表 3 点同一线			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认示教的 3 点以上的位置不要是直线。
4513	段超出 (安全速度 1): LOW / HIGH		子码: 控制轴组 & 轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 降低发生报警时的程序点速度。 • 把移动命令修改为关节插补 (MOVJ)。 ※动作有变化时, 请注意和周边的干涉。
4515	段超出 (安全速度 2): LOW / HIGH		子码: 控制轴组 & 轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 降低发生报警时的程序点速度。 • 把移动命令修改为关节插补 (MOVJ)。 ※动作有变化时, 请注意和周边的干涉。
4517	伺服部搜索监视模式设定错误		子码: 关联控制轴组	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4518	伺服部搜索监视模式解除错误		子码: 关联控制轴组	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4520	轴动作块中		子码: 控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认设定参数的通用输入信号编号的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4521	程序类型不匹配		子码 执行 0000_0001: CALL/JUMP 命令时, 串行程序里启动了机器人程序。 执行 0000_1001: CALL/JUMP 命令时, 机器人程序启动了串行程序。 1000_0001: CALL/JUMP 命令时, 机器人程序里启动了系统程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认启动程序的设定。
4522	附加项数据修改处理异常	0	预修改变量附加项内容	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 不能修改变量附加项的内容。请修改程序不要使用变量附加项。
		1	修改禁止编辑程序里的附加项时发生错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请解除禁止程序编辑的设定。
		2	命令读入时发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		3	附加项未登录	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		4	附加项数据是变量指定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 不能修改变量附加项的内容。请修改程序不要使用变量附加项。
		5	预修改的值不要超过附加项的限制值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认变更数据的内容。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		7	修改附加项数据处理时发生错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4524	不可执行串行程序命令			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请删除串行程序内的移动命令等不可执行的命令。
4527	不可指定模拟量输出基板编号			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认指定的模拟量输出基板编号的设定。
4528	语法错误	1	IF 文法构成有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4529	双机协调错误	1	SYNC 启动了无控制轴组的程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 SYNC 启动的程序控制轴组的设定。
		2	SYNC 启动了无主控制轴组的程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 SYNC 启动的程序控制轴组的设定。
		3	SYNC 启动了只有主控制轴组轴的程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 SYNC 启动的程序控制轴组的设定。
		4	完全同步时、主侧、从侧的移动命令完成的时间不一致。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		5	完全同步时、没有主侧、从侧的计算要求。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		6	完全同步时、主侧、从侧的移动命令完成的时间不一致。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	双协调 ID 编号有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	不同主侧的子任务指定预执行三机协调。	设定不良	(1) 请确认以下设定 ・ SYNC 启动程序期间，设定好主侧的系列编号指定。
4530	传送带同步错误	1	传送带特性文件的基座轴指定是 0，1，2 之外的。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 传送特性文件的基座轴指定的设定值请设定在 0，1，2 中间的数值。
		2	进行机器人轴追踪的程序里机器人轴不存在。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 修改程序，设定为有机器人轴存在的程序内进行机器人轴跟踪。
		3	进行基座轴跟踪轴里不存在基座轴。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 请修改程序设定，有基座轴存在的程序内，进行基座轴跟踪。
		4	使用传送基板编号和传送特性文件编号是不合适的。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 修改使用的传送带特性文件的编号指定。
		5	先读取处理时传送开始位置数据不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		10	进行圆弧跟踪的程序不存在机器人轴。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 修改程序设定，机器人轴存在的程序内，请进行圆弧跟踪。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4531	传送带特性文件未设定		子码：传送特性文件编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 把传送带特性文件的【使用状态】设定为【1 使用】。
4532	传送带速度低下		子码：传送带编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认传送带特性文件的【传送带下限速度】的设定。
4533	传送带同步计算错误	1	传送带同步控制轴组指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	传送带同步用户坐标指定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	传送带同步协调从侧错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 对于协调系统的从侧机器人来说不能进行传送带同步。修改程序为机器人本体或者不进行协调动作，进行传送带同步。
		4	回转台同步分辨率设定为 0・	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认分辨率的设定。
4534	干涉力矩超限			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请在工具文件里设定正确的质量信息。（设定为质量 W 或者重心位置的 Xg, Yg, Zg 哪个数值）。 请下调发生报警程序点的速度。
4535	获取变量类型不匹配	0	其他型的变量里，预获取字节型的系统变量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请获取字节型变量。
		1	其他型的变量里，预获取整数型的系统变量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请获取整数型变量。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	其他型的变量里，预获取倍精度整数型的系统变量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请获取倍精度型变量。
		3	其他型的变量里，预获取实数型的系统变量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请获取实数型变量。
		4	其他型的变量里，预获取文字列型的系统变量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认获取文字型变量。
4539	圆角 R 控制错误	1	协调动作里不能使用圆角 R。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 协调动作上，不要使用圆角 R。
		2	圆角 R 区间（开始程序点、圆角 R 中间程序点、结束程序点的前后程序点）是同一点。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 圆角 R 的前后程序点（开始程序点、结束程序点）不要设定为同一点。
		3	圆角 R 区间示教为直线。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认圆角 R 区间不要是直线。
		4	圆角 R 动作时的开始位置或者结束位置、开始区间或者结束区间不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请把圆角 R 变小。 • 请把圆角 R 开始程序点的移动量变大。 • 请把圆角 R 结束程序点的移动量变大。
		5	协调动作（主侧机器人）不能使用圆角 R。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 协调动作时主侧机器人请不要使用圆角 R。
		6	在 MOVc、MOVs、EIMOVc 不能使用圆角 R。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 圆角 R 使用时，请使用 MOVl。
		7	摆焊不能使用圆角 R。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 使用 R 时，请不要使用摆焊。
		8	圆角 R 区间（圆角 R 中间程序点、结束程序点）的工具编号不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 圆角 R 区间内请示教相同的工具编号。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	高次加减速指定时，圆角 R 不能动作。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 使用圆角 R 时，高次加减速无效。
		17	传送带同步中，圆角 R 不能动作。	设定不良	(1) 请确认以下设定 • 使用圆角 R 时，请不要使用同步传送。
4540	无程序行列数据			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 程序排列里，设定程序数据状态里请使用【CALL QUE】。
4541	不可数据修改文字 (VAL)	1	VAL 命令执行时，没有显示抽出对象文字行列内的定数文字列。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认抽出对象文字列的数据设定。
4542	MRESET 错误	1	尽管无极限轴的指定但都执行了 MRESET 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 请确认无极限轴的设定。
4543	程序调用堆栈下溢		程序返回时，对于空的程序调整用堆栈任务，获取数据或是程序调用堆栈满的状态予堆叠数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4544	MID\$ 错误	1	执行 MID\$ 命令时，没有抽出对象文字列的先头文字。	设定不良	(1) 请确认以下设定。下 • 请确认抽出对象文字列的数据设定。
		2	MID\$ 命令执行时，抽出文字列的开始位置是在文字列长以上。	设定不良	(1) 请确认以下设定。下 • 请确认抽出对象文字列的数据设定。
4546	不可执行系统程序系列		子码：系列编号	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4547	原始错误		子码：错误代码	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4548	无指定事件列操作权		子码：系列编号	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4549	INIEVNT 未执行		子码：系列编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・执行事件关联命令前，请执行 INIEVNT 命令。
4550	用户程序不可执行命令		子码：系列编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・本命令在系统程序里不能执行。修改程序为用户程序里执行。
4551	不可测量电极安装补偿正值		子码：焊钳编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・执行了「SVGUNCL TWC-AE」后，请执行「SVGUNCL TWC=BE」。
4565	功能未安装	1	多层焊接功能未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	观测功能未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	TURBO 功能未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	COM - ARC 功能未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		5	同步传送 (冲压) 同步功能未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		6	分担动作功能未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		7	重叠动作功能未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		8	通用传感器功能未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		9	伺服浮动功能未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		10	激光切割动作功能 (带小圆加工设备) 未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	伺服焊钳功能（※点焊焊接用途）未安装	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	速度控制功能（VCON/VC0F）未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		13	伺服抓手功能（※搬运功能用途）未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		14	激光切割动作功能（形状切割动作）未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		15	系列间通信功能（PSEND/PRECV）未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		16	动作扩充功能未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		17	弯曲度功能未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		18	ME - NET 功能未安装。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		255	预执行未定义的命令。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4566	用户坐标制作错误	1	用户坐标制作处理里有不正确的示教位置。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	用户坐标回转位置的示教不良。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・示教位置内有同一点。修改示教位置三点不要设定为同一点。
		3	用户坐标回转位置占有控制轴组内无机器人。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	名称位置数据位置附加项错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	用户坐标转换从侧轴组设定错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4567	不可距离监视移动命令			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请把插补命令变更为 MOVL/MOVC。 • 不要设定再引弧、再启动。
4568	冲压特性文件未设定		子码：冲压特性文件编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请把程序使用的冲压特性文件设定为 【使用状态】 。
4569	冲压分辨率数据未设定		子码：冲压特性文件编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请设定程序使用的脉冲分辨率数据。
4571	伺服浮动模式解除错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4572	无伺服焊钳控制轴组			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 维护模式的控制轴组设定里，请进行 【伺服焊钳轴】 设定。
4573	点焊焊机编号错误		子码：焊机编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改焊钳特性文件里设定的 【焊机编号】 。
4574	点焊焊接结束暂停		子码：焊机编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 打开点焊控制器的电源。 • 系统构造上，针对控制器上的应答所需时间，请把暂停时间设定长点。
4575	焊接启动时序设定不良			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认「WST」附加项的设定内容。 • 请确认加压力文件的设定内容。
4576	焊钳控制模式设定错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4577	焊钳控制模式解除错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4578	点焊焊接异常		子码：焊机编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・发生焊接异常时的控制器接触器的设定。
4579	预期控制错误	1	预期控制里没有空间。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 预期控制同时执行最多为 5 个。请修改程序设定为 5 个以内。
		2	预期数据超过最大长度。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4580	预期距离不足			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・在报警发生程序点的开始位置，使机器人动作后再执行。
4581	喷涂输出文件设定不良	1	喷涂输出文件的 OT 输出编号设定有异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 OT 输出编号的设定值。
		2	喷涂输出文件的 OG 输出编号设定有异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 OG 输出编号的设定值。
4583	不可执行焊钳类型			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认焊钳上的动作模式。
4584	STRWAIT 暂停			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认极限开关的不良等发生要因。
4585	伺服部 PG 电源打开错误			连接不良	(1) 报警复位后，再执行程序。 (2) 报警再发时，请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 ・各轴的编码器电缆

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4587	伺服焊钳更换错误	1	不能使用焊钳更换的系统构成里，执行了 CUNCHG 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 把焊钳更换功能参数设定为有效。
		2	伺服焊钳的电机在伺服打开时，执行了 CHNCHG-PICK 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • GUNCHG-PICK 命令，在伺服焊钳的电机伺服关闭的状态执行。
		3	ATC 未卡住的状态时，执行了 GUNCHG-PICK 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • GUNCHG-PICK 命令，在 ATC 卡住状态时执行。
		4	ATC 未卡住的状态时，执行了 GUNCHG-PLACE 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • GUNCHG-PLACE 命令，ATC 卡住状态时执行。
		5	GUNCHG PICK 命令执行时，编码器电源不能打开。	连接不良	(1) 发生报警时，请再次确认程序。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插座的连接及插入状态。 • 伺服焊钳的编码器 电缆
		6	GUNCHG-PLACE 命令执行时，编码器电源不能关闭。	连接不良	(1) 报警复位，再次执行程序。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 伺服焊钳的编码器电缆
		7	GUNCHG 命令，执行的焊钳编号和焊钳识别信号不一致。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • GUNCHG 命令的焊钳特性文件编号修改为对象焊钳编号。 • 焊钳识别信号修改为对象焊钳编号。
		8	执行双腕的焊钳更换时，第 1 焊钳轴的选择信号未设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认第 1 焊钳的选择信号的设定。
		9	执行双腕的焊钳更换信号时，左右焊钳轴的选择信号重复。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认焊钳轴的选择信号的设定。
		10	焊钳更换程序里，没有设定焊钳轴的控制轴组。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认程序控制轴组的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	焊钳更换程序里，设定了多台机器人。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认程序控制轴组的设定。
4589	电极磨耗补偿基准值未登录			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请登录磨耗补偿基准位置。
4590	无伺服抓手控制轴组			设定不良	(1) 请确认以下设定。 维护模式的控制轴设定里请设定 【伺服抓手轴】 。
4591	伺服部速度控制模式设定错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4592	伺服部速度控制模式解除错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4593	伺服抓手控制模式设定错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4594	伺服抓手控制模式解除错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4595	不可形状切割动作	1	半径数据的设定不良。(1) 设定为圆直径 ≤ 0 或者半径 $<$ 最小半径或者半径 $>$ 最大半径。 (2) 设定为椭圆时半径 ≤ 0 或者半径 $<$ 最小半径 /2 或者 半径 $>$ （最大半径 / 2- 横 /2）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 半径数据的设定

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	横数据的设定不良。 (1) 设定为长方形时横 $< 1 \cdot 0$ 或者横 $> \sqrt{(\text{最大直径}^2 - \text{纵}^2)}$ 或者横 $> \text{最大直径}$ 。 (2) 设定为横 < 0 或者横 $> \text{最大直径} - 2 \cdot \text{半径}$ 。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 横数据的设定
		3	纵数据设定不良。 (1) 设定为长方形时纵 $> \text{最大直径}$ 或者纵 $< \text{最小直径} / 2$ 或者纵 $> \sqrt{(\text{最大直径}^2 - \text{横}^2)}$	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 纵数据的设定
		4	圆角半径数据的设定不良。 (1) 长方形时, 设定为圆角半径 $> \text{横} / 2$ 或者圆角半径 $> \text{纵} / 2$ 。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 圆角半径的设定
		5	搭接数据的设定不良。 (1) 长方形时设定为搭接 $> \text{横} / 2$ 。 (2) 设定为圆形时, 搭接 $> \text{ABS} (2 \pi \cdot \text{半径})$ (3) 设定为椭圆时搭接 $> \pi \cdot \text{半径} + \text{ABS} (\text{横} / 2)$ 。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 搭接数据的设定。
		6	切断速度数据设定不良。设定为切断速度 $> \text{直线最大速度}$ 。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 切断速度设定
		7	形状切割动作时, 不能进行协调动作。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 不做协调动作。
		8	形状切割动作作用的最小直径参数 (S1CxG063) 设定为「0」以下的数值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 形状切割用的最小直径参数设定。(S1CxG063)
		9	形状切割动作作用的最大直径参数 (S1CxG064) 设定为「0」以下的数值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 形状切割用的最大直径参数的设定。(S1CxG064)
		10	设定为开始点指定【指定点】或者【自动】时, 没有执行 FORMAPR 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请执行 FORMAPR 命令。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	FORMAPR/FORMCUT 命令的切断文件设定不同。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 把 FORMAPR/FORMCUT 命令的切断文件设定为相同的内容。
		12	原来的 FORMCUT ，使用了 FORMAPR 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 原来的 FORMCUT 里，不能使用 FORMAPR 命令。 • 设定新的 FORMCUT 为有效。
		13	在 FORMCUT 里，设定了圆形、长方形、椭圆形以外的图形。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 原来的 FORMCUT 里，不能指定圆、长方形、椭圆形以外的图形。 • 设定新 FORMCUT 为有效。
		90	特殊圆弧插补动作时的半径数据设定不良。半径设定为 ≤ 0 。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 半径数据的设定
		91	特殊圆弧插补动作时，圆弧中心坐标不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 示教设定
		93	特殊圆弧插补间动作时，移动时间过短。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 移动距离 • 动作速度
		94	特殊圆弧插补动作时，平面指定含参考点面时，圆弧中心坐标不能算出。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 参考点 2 的设定
		100	特殊圆弧插补动作时，圆弧中心位置没有设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 把圆弧中心位置设定为参考点 1。
4596	FORMCUT 错误	1	FORMCUT 命令中断后，再执行。	执行条件不良	(1) 请确认以下设定。 • 执行了 FORMCUT 命令前的移动命令，再进行执行。
4597	离线位置数据转换错误	1	离线位置数据转换用的基准位置数据的位置信息有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	离线位置数据转换用的基准位置数据的用户坐标编号指定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	离线位置数据转换用的参考位置数据异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	离线位置数据转换用的基准位置数据不能正常算出。	设定不良	(1) 确认以下设定。 ・变换位置在机器人动作范围外。请确认变换位置是否在机器人动作范围内。
		5	离线位置数据转换用的脉冲增加值异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		6	离线位置数据转换脉冲增分值加法运算后，不能正常计算位置数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		7	离线位置数据转换用的三维增分量异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		8	离线位置数据转换三维增分值加法运算后，不能正常计算位置数据。	设定不良	(1) 确认以下设定。 ・变换位置在机器人动作范围外。请确认变换位置是否在机器人动作范围内。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		9	离线位置数据转换在指定的坐标系里不能进行位置转换。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		10	离线位置数据转换用的角度增分值异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		11	离线位置数据转换角度增分值加法运算后，不能正常计算位置数据。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		12	离线位置数据转换里，立体平移逆平移量不能正常计算出。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		13	离线位置数据变更，立体平移逆平移量的加法不能正常算出。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		14	离线位置数据转换平移量的逆平移量不能正常计算出来。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		15	离线位置数据转换平移量的逆平移量的加法不能算出。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		16	离线位置数据转换立方体平移量的加法不能正常算出。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		17	离线位置数据转换，不能正常计算出平移量的加法。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		18	没有离线位置数据转换用的参考位置	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		19	离线位置数据转换，不能正常计算出镜像平移位置。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		20	离线位置数据转换不能正常转换出镜像平移位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有可能是机器人动作范围之外。变换位置是否在机器人动作范围内请确认。
		21	离线位置数据转换，不能正常转换出镜像平移扩展位置。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有可能是机器人动作范围之外。变换位置是否在机器人动作范围内请确认。
		22	离线位置数据转换，新镜像平移转换坐标指定异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4598	PAINTOUT 错误	1	通用输出组编号设定参数异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 AxP011 的设定内容。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4599	伺服命令异常		伺服控制部的处理没有结束，又执行了命令。 子码：伺服 CPU 字节编号	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4603	粘丝		子码：焊接编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请删除焊机的粘丝原因。
4604	无指定轴原点位置补偿数据			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・登录到原点位置补偿数据。
4605	SETTOOL 错误	1	SETTOOL 命令执行时，发生了错误。现在的工具定数和新设定的值的差值超过了允许值（参数设定值）。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请修改附加项设定值为允许值。 ・工具数据自动设定功能最大偏移允许量（S3C900）的设定值要调大。
4606	全局变量范围溢出			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4607	宏命令执行错误	1	执行的宏程序没有设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认执行的宏程序设定。
		2	中断宏程序没有设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认中断宏程序的设定。
		3	预执行的宏程序命令里，启动了不能启动的程序。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认宏程序的设定。
		5	宏程序命令的执行取消时，程序调用堆栈操作处理时发生了错误。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		6	宏程序编号有异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4608	程序引数获取错误	1	程序引数未设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认程序设定。
		2	没有指定的程序引数编号。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认程序设定。
		3	程序引数数据类型不一致。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认程序设定。
4609	存储再现模式错误	2	其他系列使用存储再现文件中。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认使用的存储再现文件编号的设定。
		5	存储再现文件内的控制轴组和执行程序轴组不一致。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・确认使用的存储再现文件控制轴组设定。
		6	MEMOF 命令执行前，在 CLEAR 命令里删除存储再现文件。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・MEMOF 进行后，进行 CLEAR。
4610	存储再现取样错误	1	存储再现取样数据读取失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	存储再现取样数据写入失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	存储再现取样数据的替换失败。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	存储再现文件读取失败。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		5	存储再现取样时的模式没有正确设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认存储再现模式的设定
		6	存储再现取样时的控制轴组指定不正确。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		7	存储再现文件的控制轴组指定和 MEMON 命令执行的控制轴组指定不一致。(有开始点指定时)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认使用的存储再现文件的编号。
		8	存储再现文件的控制轴组指定和 MEMON 命令执行的控制轴组文件指定不一致 (初始化时)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认使用的存储再现文件的编号。
		9	存储再现文件的控制轴轴指定和 MEMON 命令执行的控制轴组指定不一致。(连续时)	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认使用的存储再现文件的编号。
		10	没有记录却要再现。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・记录后再现。
		11	记载修正量超出了允许范围。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改工件的位置, 使修改量在允许范围之内。
		12	记录修改量的个数超过了限制。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改程序把存储再现对象的移动区间变短。
		13	存储再现文件创建错误 (REC)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		14	存储再现调试错误 C_BANK・func_ctrl (初始化)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		15	存储再现调试错误 C_BANK・ func_ctrl (连续)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		16	存储再现调试错误 C_BANK RT_BANK・ func_ctr(连续)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		17	存储再现调试错误 MOVL、MOVC (连 续)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		18	存储再现调试错误 同一点移动量 「0」(连续)	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
		19	存储再现调试错误 分割数错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时, 请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据, 并把发生时状况 (操作顺序) 告知我服务部门。
4611	OPTON 命令执行数超出			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 OPTON 命令的设定。OPTON 命令不能同时使用 5 个功能。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4612	TSYNC 错误		子码：最初执行的 TSYNC 同步数	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认 TSYNC 命令的同步数设定。
4613	伺服胶枪控制错误	1	功能指定参数没有设定。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认功能指定参数的设定内容。
		2	预执行胶枪控制的程序里不存在胶枪。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认程序控制轴组的设定。
		3	预执行胶枪控制的程序里不存在机器人。	设定不良	(1) 请确认以下设定。请确认程序控制轴组设定。
		4	胶枪控制的控制方法设定不正确。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • OPTON 命令的 PRM1 控制方法指定请设定为 【1】或者 【2】。
		5	胶枪控制的指针位置指定错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • OPTON 命令的 PRM1 里设定为 【1】的时候，PRM2 指针位置指定设定为 0 ~ 100。
		6	胶枪控制的涂胶幅度指定不正确。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • OPTON 命令的 PRM1 设定为 【2】时，PRM2 的喷涂宽度设定为 0-30。
4614	胶枪特性文件未设定			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认伺服胶枪特性文件设定。
4615	不可 I/O 轴动作（备份中）		对于 I/O 轴动作中的控制轴组预执行程序。对于程序执行中的控制轴组预执行 I/O 轴动作。子码：显示了预执行的 I/O 轴动作控制轴组。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 程序执行中的控制轴组不能进行 I/O 轴动作。 • I/O 轴动作中的控制轴组不能执行程序。或者程序执行中的控制轴组不能进行 I/O 轴动作。
4616	轴平移错误	1	不能进行开始点指定有异常的文件替换。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	轴平移功能用的校准文件编号控制轴组不一致。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	轴平移功能用的校准文件编号异常。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・修改 OPTON 命令的附加项的设定内容，设定为文件编号指定的值 1-32。
4617	SU 轴不可动作（LR 轴姿势异常）	1	CSL15D 型机器人 S、U 轴的动作速度超出上限速度。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・降低 S、U 轴的示教速度。 ・请在 S、U 轴动作可能的位置里修改 L、R 轴的示教位置。
		2	CSL15D 型机器人，L、R 轴超过上限位置时，尽管限制速度 =0 时，SU 轴也要动作。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・S、U 轴动作可能的位置里，修改 L、R 轴的示教位置。
4618	平移命令执行异常	1	欧拉角 ± 90 度的工具平移时，Y 轴以外也设定了平移量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认只是 Y 轴进行平移量的设定吗？
4619	程序登录表未设定		子码：指定登录编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认程序登录表的设定。
4620	手臂（工具）干涉		子码：干涉轴的字节指定	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认机器人的示教位置设定。
4621	焊接结束信号异常		子码：焊机编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认焊接结束信号的设定。
4622	自己干涉		子码：机器人编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认机器人的示教位置设定。
4623	GETPOS 命令错误	1	预获得使用局部位置型变量的程序点。（不能获取局部位置型变量程序） 例）。MOVJ LP000 VJ=25・00）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 GETPOS 命令设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	预获取配列位置型变量程序数。（排列位置型变量程序不能获取） 例）． MOVJ P[0] VJ=25・00）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 请确认 GETPOS 命令设定。
		3	指定的程序不存在。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 请确认 GETPOS 命令的设定。
4624	填充量设定异常			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 请确认填充量的设定。
4625	LOADDB 命令错误	1	文件不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	文件夹不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	为只读文件	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-1	文件名不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-2	文件存在错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-3	文件名错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-4	磁盘已满	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-5	文件夹已满	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-6	I/O 错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-7	无效句柄	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-8	句柄溢出	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-9	文件未打开	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-10	文件属性错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-11	打开模式错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-12	大容量硬盘	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-14	门打开	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-15	磁盘写保护	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-30	卡控制器访问失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-31	无卡	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-32	卡驱动信息读取失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-33	分区表异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-34	无驱动编号	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-35	无指定分区编号	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-36	簇大小异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-37	扇区数异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
		-38	扇区 / 字节异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-40	I/O 未对应卡	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-41	非对应版本	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-42	设定的寄存器不存在	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-43	ATA 未对应卡	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-44	双链异常	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-45	媒介异常（不是固定的媒介）	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-50	ATA 命令未完成	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		-51	扇区读取命令失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		-52	扇区写入命令失败	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4626	区域内 S 轴不可高速旋转			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认 S 轴回转中心动作限制距离（S1CG067）的设定值。
4627	焊钳识别信号未写入		子码：焊钳编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认焊钳识别信号的设定。
4628	变量编号复数写入设定错误		子码：重复的变量编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认写入的变量编号的设定。
4629	组切换错误	1	组切换功能参数无效	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・组切换功能参数设定为无效。
		2	外部轴电机伺服打开状态时，指定了 SGPCHG 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・在外部轴电机伺服关闭时，执行 GRPCHG 命。
		3	未卡住时，执行了 GRPCHG 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・卡住时，执行 GRPCHG 命令。
		4	组识别信号未输入	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认轴组识别信号设定。
		5	指定的控制轴组信号和轴组识别信号不一致。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认指定的控制轴组编号设定。
		6	GRPCHG-ON 时，编码器的 PG 电源是 OFF。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・GRPCHG-ON 时，编码器的 PG 电源是 ON。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		7	GRPCHG-OFF 时，编码器的 PG 电源是 ON。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • GRPCHG-OFF 时，编码器的 PG 电源设定为 OFF。
		8	不存在对应输入轴组识别信号的控制轴组、	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认轴组识别信号的设定。
4630	焊钳编号重复		子码：重复的焊钳编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认焊钳 NO 设定。
4631	不可作业速度动作		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认速度超出和特殊运行等速度是否限制。
4632	未设定线性标尺特性文件		子码：线性标尺特性文件编号	设定不良	(1) 请确认以下设定 • 请完成线性标尺特性文件的设定。
4633	跟踪错误	1	FOLLOW 命令执行时发生错误。FOLLOW 命令中断后，预再次执行。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 执行了 FOLLOW 移动命令之前再执行。
4634	跟踪速度超出			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 降低弯曲速度。 • 减少机器人的动作量。
4635	程序共有错误		子码：关联控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认 CALL 命令指定的控制轴组的设定。
4636	板厚异常		子码：焊钳编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 对允许范围内的厚板进行点焊。
4637	同步区间无切换工件数据		子码：传送带特性文件编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认同步区间工件有无、数据的设定。
4638	同步区间无切换工件分类数据		子码：传送带特性文件编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 确认同步区间工件有无、数据的设定。
4639	SYM0VJ 不能动作	2	SYM0VJ 动作时，无传送带移动量。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • SYM0VJ 动作时，请输入传送带的移动量。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		3	SYMOVJ 动作时的机器人动作开始位置处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	SYMOVJ 动作时的机器人结束位置处理发生异常。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4640	PSTART 错误	1	无分离控制组的轴数据	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认 PSATRT 命令的设定。
		2	读取处理时，预分离占有控制轴组以外的控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认 PSATRT 命令的设定。
		3	PSTART 执行时，分离了占有控制轴组以外的控制轴组。	设定不良	(1) 下请确认以下设定。 • 请确认 PSATRT 命令的设定。
4641	不可进行分离轴组动作		轴组子码：移动命令使用的分离控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教，不要使用其他系列内的移动命令使自身分离的控制轴组不要动作。
4644	点焊 I/F 错误 (ASW)	8	控制不能对焊机进行访问	连接不良	(1) 请报警复位。 (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 电源 I / F 基板 • NADEX DEBAIS 电缆。
		9	焊接正常结束时的焊接电流值错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		10	焊接正常结束时的异常代码错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		11	焊接命令处理以外错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		102	没有找到指定的焊机编号（系统）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认指定的焊机编号（系统）、焊机编号的设定。
4645	不可定点摆焊动作 (SWVON)			设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认程序的设定。
4650	力矩清除异常			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4651	码垛执行错误	1	码垛条件设定文件的设定未完成	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请完成码垛条件设定文件的设定。
		4	码垛结束通用输出编号范围超出	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・码垛条件设定文件的码垛结束通用输出编号修改为通用输出信号接点数以内。
		5	码垛开始命令执行中，再度执行了码垛开始命令。（2 次执行）	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请删除码垛区间的码垛开始命令。
		6	码垛个数当前值输出寄存器（或者 I 变量）的值超过总个数输出寄存器（或者 I 变量）的值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请确认码垛个数当前输出寄存器（或者 I 变量）、总个数输出寄存器（或者 I 变量）在其他功能上没有被修改。
		7	码垛开始执行命令时，码垛结束通用输出信号是 ON。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・码垛结束通用输出信号复位。
		8	码垛结束命令没有登录。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・请登录码垛结束命令。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4652	等速力矩测量模式设定错误 （伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4653	等速力矩测量模式解除错误 （伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4654	SETREG 错误	1	预变更 TMR/CNT 使用的寄存器值。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ SETREGM 命令不能修改在 TMR/CNT 使用的计数值。修改指定的 SETREG 命令的计数编号的附加项设定。
4655	GETREG 错误	1	预获取不存在的寄存器值。	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4656	SETPRM 错误	1	预变更立方体关联参数以外的参数	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ SETPRM 命令，不能修改立方体关联参数以外的参数。请修改 SETPRM 命令指定的参数编号附加项的设定。
		2	其他系列执行中，执行了 SETPRM 命令。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ SETPRM 命令动作中不能执行其他系列动作。请修改程序。
4657	打开幅度补偿功能错误	1	补偿幅度没有收纳在限定值内。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 修改 S2C1259・1260 指定的【打开幅度补偿限定值】的设定内容。
4658	速度限制超出	1	多手臂同时动作时，超出了示教限定速度。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・ 请降低报警发生程序的示教速度到限定速度以内。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4657	打开幅度补偿功能错误	1	补偿振幅值收纳在限定值以内。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改 S2C1259 • 1260 指定的 【打开幅度补偿限定值】 的设定内容。
4660	修磨监视解除错误			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS • BIN 数据，并把发生时状况 （操作顺序）告知我服务部门。
4661	内存错误（冲压特性文件）		子码：显示文件编号	数据异常	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时请在维护模式下，初始化冲压特性文件后，安装备份好的冲压特性文件。
				基板不良（YCP01 基板）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YCP01 基板。更换基板前，请保存 CMOS • BIN 数据。YCP01 基板更换后，请把 CF 卡插入到新的 YCP01 基板上。
				基板不良 （YIF 基板）	(1) 报警复位。 (2) 再发报警时，请更换 YIF 基板。跟换基板前，请保存基 CMOS • BIN 数据。更换 YIF 基板后，请安装报警发生前备份的 CMOS • BIN 数据。
4662	冲压同步错误				
4663	冲压同步动作错误				
4666	焊接长度判断设定文件未设定				
4670	等速力矩测量取样数据数不足		子码：显示报警发生轴。	设定不良	测量区间加长。
4671	等速力矩测量取样溢出		子码：显示报警发生轴。	设定不良	测量区间缩小。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4672	等速力矩测量基准速度未达到		子码：显示报警发生轴。	设定不良	测量程序速度指定值加大或者 BASICV 指定值缩小。或者 BASICT 缩小，测量区间加大。
4673	等速力矩测量最大力矩未检出		子码：显示报警发生轴。	设定不良	BASICT 指定值加大，再次执行。
4676	柜内风扇用的保险丝断线			连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认风扇电源知否短路、接地。
				保险丝不良	请更换保险丝（解除短路、接地状态）
4675	ERRSVCPU 信号错误			连接不良	(1) 报警复位。 (2) 报警再发时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • YSU 单元的 CN210
4677	不可形态动作		子码：控制轴组&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 修改示教位置，子码显示为 LU 轴时，LU 轴的形态（手臂弯曲方向）不要变化。 • 修改示教位置，子码显示为 SL 轴时，SL 轴的形态（手臂弯曲方向）不变化。 • 示教移动命令修改为 MOVJ 命令。※动作变化时，请注意与周边的干涉。
4680	安全单元命令异常				
4681	立方体手臂干涉		子码：干涉立方体领域编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认机器人的示教位置设定。
4682	动作领域限制干涉		子码：机器人编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认机器人的示教位置设定。
4683	轴动作领域极限超出：MIN / MAX		子码：控制轴组制&轴	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认机器人的示教位置设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4684	不可插补动作		子码：控制轴组	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 直角轴操作时，切换成单轴轴操作，修改机器人的姿势。 • 请修改示教位置的位置、姿势。
4685	数据写入异常（安全单元）				
4686	数据设定异常（安全单元）				
4687	动作领域监视异常 2（各轴）				
4688	操作模式异常（各轴）				
4689	动作领域监视异常 2（机器人）				
4690	操作模式异常（机器人）				
4691	动作领域设定异常				
4692	编码器备份异常（安全单元）				
4693	读回处理异常（安全单元）				
4694	速度监视异常 1（安全单元）				
4695	速度监视异常 2（安全单元）				
4696	回转工作台校准错误	1	进行校准的 3 点有相同的点。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 重新示教校准位置，不要有相同的位置点。
		2	进行校准的 3 点成为直线。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 重新示教校准位置，3 点不要连成直线。
		3	进行校准的 3 点成为直线。	设定不良	(1) 确认以下设定。 • 重新示教校准位置，3 点不要连成直线。
4697	离线挠曲位置变更错误	1	离线挠曲部分位置数据转换用的原位置数据位置附加项错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		2	离线挠曲部分位置数据转换用的原位置数据用户坐标编号错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	离线挠曲部分位置数据转换用参考用的位置数据不良	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		4	离线挠曲部分位置数据转换用的原位置数据顺序、逆转换错误。	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		5	离线挠曲部分位置数据转换用脉冲增值部分值不良	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		6	离线挠曲部分位置数据转换用脉冲增分后顺序变换失败	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		7	离线挠曲部分位置数据变换用直角增分值不良	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		8	离线挠曲部分位置数据变换用直角增分后顺序变更失败	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		9	离线挠曲部分位置数据转换用变更信息变更错误	设定不良	(1) 请确认以下设定。 ・变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		10	离线挠曲部分位置数据变换用角度增分值不良	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		11	离线挠曲部分位置数据转换用角度增分后顺序变换失败	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		12	离线挠曲部分位置数据转换用重力力矩算出失败	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
		13	离线挠曲部分位置数据转换用补偿后顺序变换失败	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 变换位置有在机器人动作范围之外的可能性。请确认变换位置是否在机器人动作范围之内。
4698	平移量制作错误	1	基准、目标位置占有控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		2	基准、目标位置有效控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		3	对象外位置数据类型	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
		4	协调控制轴组错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
		5	指定附加项侧的用户坐标编号错误	软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4800	WDT 异常（编码器）		子码：显示发生报警轴的编码器物理编号	连接不良	(1) 报警复位，（重故障时请接通“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • EAXA01-CN507, 510 • EAXB01-CN08 • 编码器 CN551, 553
				模块不良（编码器）	(1) 报警复位（重故障时请接通“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（接通重故障时的“电源”） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
4850	回声异常（伺服 2）			连接不良	请确认回生电阻的配线。
				过负荷	请确认没有使用允许范围以上的负荷。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4851	回声超出（伺服 2）			设定不良	请确认以下设定。 • 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等） • 回生电阻的容量
				过负荷	确认没有使用允许范围以上的负荷。
4852	过电压（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				电压不良	请确认伺服包的 1 次电源电压。
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
4853	电压不足（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				电压不良	请确认伺服包的 1 次电源电压。
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
4854	速度异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				连接不良	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 报警再发时，请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • 电机动力线 • 编码器线
				干涉影响	确认干涉源。
4855	超载（瞬时） （伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
				连接不良	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 报警再发时，请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • 电动力线 • 编码器线
4856	超载（连续） （伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
				连接不良	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 报警再发时，请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • 电动力线 • 编码器线
4857	DB 超载（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”）(2) 再发报警时，请更换伺服包。
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
4858	突入电阻超载 （伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				设定不良	减少主回路电源的开 / 关频率。
4859	散热装置过热（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
4860	编码器电池异常 （伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				连接不良	请确认编码器备份电池的连接。
				电压不良	请确认电压。
				模块不良（电机）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换电机。
4861	编码器过热（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
				模块不良（电机）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换电机。
4862	速度指令 A/D 异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
4863	力矩指令 A/D 异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
4864	电机回转异常（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				连接不良	(1) 报警复位。(请接通重故障时的“电源”) (2) 报警再发时, 请确认以下电缆、插头的连接、插入状态。 • 电机动力线 • 编码器线
				模块不良 (电机)	(1) 报警复位。(请接通重故障时的“电源”) (2) 再发报警时, 请更换电机。
4865	位置偏差过大 (伺服 2)			模块不良 (伺服包)	(1) 报警复位。(请接通重故障时的“电源”) (2) 再发报警时, 请更换伺服包。
				设定不良	• 机器人动作条件 (外力确认、负荷条件等)
				连接不良	(1) 报警复位 (再接通重故障时的“电源”) (2) 再发生报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 伺服包的电机动力线插头 • 供电电缆的动力线
4866	缺相 (伺服 2)			连接不良	(1) 报警复位 (再接通重故障时的“电源”) (2) 再发生报警时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 伺服包的电机动力线插头 • 供电电缆的动力线
				电压不良	请把断路器 1 次电压设定为规定电源 200V(+10%~ 15%)。
				模块不良 (接触器)	(1) 报警复位。(请接通重故障时的“电源”) (2) 再发报警时, 请更换接触器。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
				模块不良（整流器）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				基板不良（EAXA 基板）	(1) 报警复位（接通重故障时的“电源”） (2) 报警再发时，请更换 EAXA 基板。更换前请保存 CMOS・BIN 数据。
4867	超载警告（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
				连接不良	(1) 报警复位（再接通重故障时的“电源”） (2) 再发生报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 伺服包的电动力线插头 • 供电电缆的动力线
4868	回生超载警告（伺服 2）			模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。（请接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请更换伺服包。
				设定不良	请确认以下设定。 • 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等） • 回生电阻的容量
				连接不良	(1) 报警复位（再接通重故障时的“电源”） (2) 再发生报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • 伺服包的电动力线插头 • 供电电缆的动力线

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4869	MECHATROLINK 数据设定警告 (伺服 2)			模块不良 (伺服包)	(1) 报警复位。(请接通重故障时的 “电源”) (2) 再发报警时, 请更换伺服包。
4870	MECHATROLINK 命令警告 (伺 服 2)			连接不良	(1) 报警复位。(再次接通重故障时的 “电源”) (2) 报警再发时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • MECHATROLINK 通信电缆
4871	MECHATROLIND2 命令警告 (伺 服 2)			连接不良	(1) 报警复位。(再次接通重故障时的 “电源”) (2) 报警再发时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • MECHATROLINK 通信电缆
				连接不良	(1) 报警复位。(再次接通重故障时的 “电源”) (2) 报警再发时, 请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 • MECHATROLINK 通信电缆
				干涉影响	采取对策确认 MECHATROLINK 通信电缆的干涉源。
4872	F47 用电压不足 (伺服 2)			模块不良 (伺服包)	(1) 报警复位。(请接通重故障时的 “电源”) (2) 再发报警时, 请更换伺服包。
4873	电池警告 (伺服 2)			连接不良	请确认一次电源。
				连接不良	请确认电池的连接。
				模块不良 (电池)	请更换电池。
4874	主回路电源未接通 (伺服 2)			模块不良 (伺服包)	(1) 报警复位。(请接通重故障时的 “电源”) (2) 再发报警时, 请更换伺服包。
4875	定位结束时间超出 (伺服 2)			继续不良	请确认一次电源。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4876	位置偏差过大警告位（伺服2）			设定不良	• 机器人动作条件（外力确认、负荷条件等）
4877	磁极检出错误（伺服2）			设定不良	更换直线编码器。
4901	立方体 / 轴干涉		子码：轴组 & 轴 & 干涉领域编号	设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 报警发生程序（移动命令）修改示教位置使之成为干涉领域外。 • 请变更干涉领域的设定内容。
4940	动作司令部命令代码异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4941	不可执行动作司令部命令（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4942	平均化时间变更异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4943	平均化时间异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4944	位置回路增益异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4945	动作司令部命令数据异常 （伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4946	PG 电源 ON 未结束（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4947	多重伺服 ON 要求（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4948	编码器报警发生（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4949	多重焊钳挠曲补偿异常（伺服）			设定不良	请确认程序的设定。
4950	伺服焊钳位置偏差超出（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认程序的设定。
4951	伺服焊钳更换轴指定异常（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认程序的设定。
4952	伺服焊钳文件编号指定异常（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认程序的设定。
4953	编码器计数器差值异常（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认程序的设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4954	实时状态接收发送异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4955	平均化数据异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4956	平均化 SUM 异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4957	平均化状态异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4958	高分辨率参数未设定（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4959	轴组切换轴指定异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4960	皮带切断功能参数异常（伺服）			设定不良	请确认程序设定。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4961	串行编码器振动检出（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4962	抱闸锁住异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4963	抱闸打开异常（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4964	等速力矩测量多重要求（伺服）			软件动作异常	(1) 请接通电源。 (2) 再发报警时，请在维护模式下备份 CMOS・BIN 数据，并把发生时状况（操作顺序）告知我服务部门。
4965	DIN 信号指定异常（伺服）		子码：显示发生报警轴。	设定不良	请确认程序的设定。
4966	DB 电阻未安装（伺服）			连接不良	(1) 报警复位（请再接通重故障时的“电源”） (2) 再发报警时，请确认以下电缆、插头的连接及插入状态。 ・放大器 CN585 的 DB 电阻 ・放大器 CN585 的短路插头
				基板不良（DB 电阻）	DB 电阻有可能损伤。请更换 DB 电阻。
				模块不良（伺服包）	(1) 报警复位。?请接通重故障时的“电源” (2) 再发报警时，请更换伺服包。

报警号	报警名称	子码	意思	原因	对策
4967	额定电流・最大电流高分辨率参数未设定（伺服）			设定不良	请确认特性文件的设定。
4969	整流器电源异常（频率）（伺服）			基板不良或者软件不良	报警复位后，请再执行程序。 再发现象时，请更换 YSV01、YCP01 基板，或者更换 YIF01 基板后初始化。安装备份数据再次执行程序。
4970	整流器电源异常（相顺）（伺服）			一次电源不良	请修改整流器的一次电源。
4971	整流器电源异常（峰值）（伺服）			一次电源不良	请修改整流器的一次电源。
4972	整流器回生过负荷（伺服）			一次电源不良	修改整流器的一次电源。
4973	位置偏差过大（碰撞检出）			设定不良	请进行减速时间确认。
4980	目标点脉冲极限超出			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认报警发生程序点（移动命令）的位置设定。
4981	目标点脉冲机械极限超出			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认报警发生程序点（移动命令）的位置设定。
4982	目标点机械干涉			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认报警发生程序点（移动命令）的位置设定。
4983	目标点特殊机械干涉			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认报警发生程序点（移动命令）的位置设定。
4984	目标点自己干涉			设定不良	(1) 请确认以下设定。 • 请确认报警发生程序点（移动命令）的位置设定。

9 错误

9.1 错误信息一览

错误是指从示教编程器操作和外部设备（计算机、PLC）访问时，为了避免错误的操作或访问方法，警告操作人员不要进行以下事情。

发生错误时，确认错误内容后，进行操作解除。

错误解除有以下方法。

- 按示教编程器的【取消】。
- 输入专用输入信号（报警、报警复位）。

主菜单

快捷方式

 因为分离了，不能插入、修改、删除。

重要

错误和报警不同，即使在机器人动作中（再现中）发生错误，机器人也不会停止。

多个复数错误发生时，在信息显示范围内显示此信息。

信息显示区域设定为有效，按【选择】，可以显示现在发生的错误一览。



1. 按【帮助】，就显示所选错误的详细内容。
2. 按【关闭】，关闭错误一览画面。
3. 按【取消】，全部的错误被删除。

9.1.1 系统・操作

错误编号	数据	信息	内容
0010	38	伺服电源关闭后，进行操作。	伺服电源接通时，不能操作。
0020	39	设定为示教模式。	变为指定外模式。
0030	61	变量个数指定数据设定的不正确。	参数设定值不对。
0031	202	变量名称个数指定数据设定不正确（未機能）	
0032	412	子任务数指定数据设定不正确。	
0040	63	位置变量无定义。	位置变量不能使用。
0050	64	按变更键（未使用）	
0060	65	没有示教基本 3 点。	坐标的基本 3 点（OGR、XX、XY 点）没有输入。
0070	66	示教工具不同。	输入到示教位置数据的工具号和示教编程器上选择的工具编号不同。
0080	67	有同一基本点。	
0090	68	对准示教位置（用户坐标）（未使用）	
0100	71	超程恢复状态	
0110	72	请接通伺服电源。	
0120	73	设定为再现模式	
0130	74	设定为外部开始禁止中。	
0140	75	设定为 PBOX 开始禁止中	
0150	76	示教互锁中	
0160	77	动作可 LED 灯亮。	
0170	78	伺服打开指令信号是 ON。	
0180	83	示教模式选择信号是 ON。	
0190	84	设定变量编号。	
0200	89	那个组已经登录了。	
0210	90	不能进行机器人间的登录。	
0211	143	不能进行工作站间的登录（未使用）	
0212	276	不能登录轴组。	
0220	93	其他的机器人已经示教了。	
0230	95	软极限解除中。	
0240	96	无指定机器人。	
0250	97	这个条件编号已经登录了。（未使用）	
0260	102	文件未登录（未使用）	
0270	103	没有特性文件的设定	
0280	104	输入点数不足。	
0290	105	同一编号不能设定	
0291	331	工作站轴不是同一点。	
0300	106	没有定义用户坐标。	
0310	107	主程序登录禁止设定中。	
0320	108	确认运行操作禁止设定中。	
0330	109	设备互锁操作禁止设定中。	

错误编号	数据	信息	内容
0340	110	主操作禁止设定中。	
0350	111	初期设定禁止中。	
0360	112	示教点未指定（未使用）。	
0370	113	不能联动操作（未使用）	
0380	117	不能进行位置确认操作。	没有执行第2原点位置确认操作。
0383	413	选择直角坐标系，进行前进操作。	
0390	125	安全继电器没有指定伺服打开许可。	
0400	130	测量区间的指定有错误（未使用）	
0410	131	不能时间测量	不能进行 TRT 功能的时间测量
0420	133	示教点数不确切	工具校准的示教点不确切。
0430	134	登录预约启动程序	
0440	135	设定其他的工具。示教时，请删除数据。（未使用）	
0450	136	测量对象的程序不同。	
0460	137	测量时间超过。	
0470	138	（未使用）用其他文件夹进行校准。	
0480	139	用其他的机器人搭配，进行校准（未使用）	
0490	140	用这个搭配，不能进行校准。（未使用）	
0500	151	机器人间的校准数据不能定义。	
0510	153	这个轴不能进行设定。	
0520	156	不可以进行协调配合	
0530	158	外部模式设定为预约启动。	
0540	159	外部模式不能设定为预约启动（未使用）	
0550	160	作业预约程序变更禁止设定中。	
0560	161	软极限解除中不能进行位置示教。	
0570	162	接通全部插头的伺服电源（未使用）	
0580	163	轴组接到1个插头上。（未使用）	
0590	164	输入轴组。	按下没有轴组输入的协调程序的运动键。
0600	167	超过了设定范围	
0610	169	不能使用这个用户坐标。	
0620	187	选择程序（机器人）。	
0630	193	旧工具没有输入（未使用）	
0640	194	工具没有指定（未使用）	
0650	199	测量结果异常*/	
0660	201	位置变量数据形式不同	
0670	205	轨迹没有设定（未使用）	
0680	206	已经输入相同数据。	
0690	207	没有指定的轨迹（未使用）	
0700	208	CMOS 基板类型不同。	

错误编号	数据	信息	内容
0710	211	夹具化平移被删除。	
0720	216	这个名称已经输入。	
0721	310	这个名称已登录到输入输出信号名称里	
0722	311	这个名称已经登录到变量名称里了。	
0723	312	这个名称已输入到局部变量名称里了。	
0724	321	不同名称的修改不可以。	
0730	217	不能登录名称位置文件（未使用）	
0740	218	此名称不能登录（未使用）	
0750	219	名称位置没有定义（未使用）	
0760	224	启动条件设定有误。	
0770	225	机器人或者工作站动作中。	
0780	226	用操作示教编程器解除操作（未使用）	
0790	227	手动操作中不能前进 / 后退（未使用）	
0800	228	没连接指定的焊钳	
0801	274	没有连接指定的轴组	
0810	229	伺服电源接通限制。	
0820	231	超过输入范围限制	
0920	244	这个设定不能修改（未使用）	
0930	255	传送带校准数据没定义。	
0940	256	强制加压信号输入中	
0950	257	补偿距离是负的。	
0960	280	I/O 轴动作要求中	
0970	286	ERRSVCPU 信号错误	
0971	288	ERRCPU 信号错误	
0980	287	延时数据转送异常	
1010	7	编辑禁止 (EDIT	
1020	8	设定正确数值（范围）	
1030	85	ID 号不一样	
1040	91	没有适当的汉字（未使用）	
1050	114	输入正确的日期	
1060	115	输入正确时间	
1070	157	必须输入 8 位。	
1080	281	负值不能设定	
1090	379	开始、结束信号没有正确输入。	
1100	416	频率是 4HZ 以上时，频率和单侧振幅的值设定为 12 以下。	
2010	9	名称里有不适当的文字。	
2020	10	名称不能输入。	
2030	11	这个程序名称不能登录。	
2040	12	这个程序名称已经登录了。	
2050	13	找不到接触端。	
2060	14	主选择是必须（未使用）	

错误编号	数据	信息	内容
2070	15	请对准示教位置。	
2080	16	按下插入或者变更键。	
2090	17	不能向移动命令以外的修改。	
2100	18	这个程序设定了禁止编辑。	
2110	19	超过了软极限值。	
2111	389	超过了软极限值。调整中心位置或者脉冲值。	
2120	20	因为伺服关闭，不能插入、变更。	
2130	21	只能修改移动命令（未使用）	
2140	22	因为不能动作，所以不能变更。（未使用）	
2150	23	不能从这个位置进行插入。	
2160	24	这个命令不能变更。删除。	
2170	25	同一示教点必须要插入键。	
2180	40	除此之外数据不能在插入。	
2190	41	在此数据不能删除（未使用）	
2200	42	在此不能修改数据（未使用）	
2210	62	数据设定不正确。	
2220	70	对准指定命令和产线命令	
2230	82	命令式里有错误（未使用）	
2240	86	命令の数式が長すぎます	
2250	87	命令式的括弧里的数字不一致。	
2260	88	控制轴不一致。	
2270	92	在此之上不能命令插入。	
2280	94	内容容量不足。	
2290	98	主程序不能登陆。	
2291	190	子程序没有登录。	
2292	252	主开始程序没有登录	
2293	253	子开始程序没有登录	
2300	116	无轴组指定的程序不能进行位置示教。	
2310	129	存在同一个标签。	
2320	141	不能制作协调程序（未使用）	
2330	142	不能进行协调命令编辑（未使用）	
2340	144	没有粘贴数据。	
2350	145	没有删除数据。（未使用）	
2360	146	不可以暂时保存。	
2370	147	NOP 和 END 的剪切 / 复制不能使用。	
2380	148	对象程序不同（未使用）	
2390	149	轴组不同	
2400	150	剪切 & 粘贴中不可以动作。	
2410	165	使用变量时，速度设定用产线编辑来设定（未使用）	
2420	166	使用变量时，示教设定用产线编辑来设定（未使用）	

错误编号	数据	信息	内容
2430	168	没有撤销数据。	
2440	170	回到小圆动作装置的基准位置。	
2450	171	不认可相对程序。	
2460	172	指定的程序已经更换完成（未使用）	
2470	173	程序的型号不同	
2480	174	程序的坐标设定不用。	
2490	176	操作一次前进 / 后退（未使用）	
2500	177	指定的程序不能更换	
2501	388	不能修改宏观自变量中的示教位置	
2510	178	这个程序程序位置不能修改。	
2520	179	不能设定程序名称。	
2530	180	指定的点不存在。	
2540	181	点号不能设定。	
2550	182	点不能重复。	
2551	279	行重复。	
2560	183	不能进行位置变量 / 参考点的修正。	
2570	184	速度数据不存在。	
2580	185	定位数据不存在。	
2590	186	超过软极限。	
2600	188	并行程序不能位置示教。	
2610	189	程序的种类不对。	
2620	191	这个程序不能进行速度修改。	
2630	195	传送带位置不能删除。	
2640	203	程序名称不适合。	
2650	204	同一名称的程序已经登录。	
2660	212	圆弧插补后用 MOVL 示教。（未使用）	
2670	213	没有对象程序。	
2680	215	多层焊生成的初层程序里没有焊接区间（未使用）	
2690	220	已经有同类的程序登录（未使用）	
2700	221	冲压位置不能删除（未使用）	
2710	230	相对程序不能脉冲平移。	
2730	258	不能登入机器人宏程序。	
2740	259	不能输入并行通信宏程序。	
2750	263	不能输入有指定轴的程序	
2760	271	因为轴组没有断开，所以不能插入、修改、删除。	
2761	273	因为轴组没有断开，所以不能插入、修改、删除。	
2770	275	SVSPOTMOV 命令不能撤退。	
2771	309	SPOTMOV 命令不能撤退。	
2780	278	计算错误。	
2790	303	动作范围之外的步骤。	

错误编号	数据	信息	内容
2822	406	程序动作中不能程序复制。	
2823	407	程序动作中，不能进行复制、剪切、粘贴。	
2824	415	宏程序名称只能设定半角文字 8 个。	
3010	26	连接上磁盘设备的电缆。	
3020	27	把磁盘插入到磁盘设备里。	
3021	289	软驱中插入软盘。	
3022	414	连接 USB。	
3030	28	软盘写保护。	
3040	29	磁盘里没有指定的文件。	
3050	30	软盘里已经有指定的文件。	
3060	31	软盘内容已满。	
3070	32	软盘文件数已满。	
3080	33	磁盘的 I/O 错误。	
3090	34	和磁盘间的传输发生错误。	
3100	35	全部确认错误（未使用）	
3110	36	语法错误	
3120	37	国际 HEX 代码里有错误。	
3130	43	对照错误	
3140	44	疑似命令指定里有错误。	
3150	45	并行 I/O 记载里有错误。	
3160	79	系统部数据不同，不能输入。	
3170	80	条件数据记载里有错误	
3180	101	并行 I/O 数据传送错误。（未使用）	
3190	118	程序数据记录你有错误。	
3200	119	没有 NPO 命令或者 END 命令。	
3210	120	不能获得变位机编号存储范围。	
3220	121	程序数据的构成里有错误。	
3230	127	系统不一致。	
3240	152	用途设定不一样	
3250	154	这个文件不能安装。	
3260	155	数据过多。	
3270	175	这个文件不能对照。	
3280	192	焊接功能类型不对。	
3290	196	并行口没有指定。	
3300	197	这个并行口在使用中。	
3310	198	这个定义书在使用中。	
3320	200	焊钳分类不同（未使用）	
3330	209	多层焊数据没有定义（未使用）	
3340	210	多层焊数据的个数不对（未使用）	
3350	214	容量不够	
3360	222	文件夹不存在	

错误编号	数据	信息	内容
3370	223	文件夹名称不合适	
3390	246	指定的文件不存在。	
3450	260	宏程序在现在的安全模式下不能保存。	
3460	261	不能保存在 PC 卡上。	
3470	266	指定的数据不存在。	
3480	267	数据基础访问异常	
3490	268	指定的数据基础已经保存。	
3500	269	请确认 PC 卡。	
3501	385	请确认 PC 卡 [xxx]	
3510	272	不能删除，确认属性、文件。	
3520	277	文件夹已经存在。	
3530	282	在现在的安全模式下不能保存。	
3540	306	不能 CMOS 的互换。	
3550	343	自动备份执行中。备份结束后进行操作。	
3551	386	自动备份后执行中，备份结束后，操作【文件整理】。	
3560	344	备份文件的并排切换失败。	
3580	384	备份文件访问中。访问结束后进行操作。	
3581	387	备份文件访问中。访问结束后请【整理文件】	
3610	409	密码过长。	
3620	410	文件夹过多。	
4010	46	使用了指定外的继电器编号	
4020	47	指定外的挡块编号（未使用）	
4030	48	有不当之命令。	
4040	49	在 OUT/GOUT 命令、计算里有同一继电器、计数器编号。	
4050	50	有未连接继电器	
4060	51	STR(-NOT) 命令过多。	
4070	52	AND(OR)-STR 命令过多。	
4080	53	CTR 命令的构成里有错误	
4090	54	在前头里登录 STR (-NOT) 命令。	
4100	55	TMR 和 CNT 有同一继电器编号。（未使用）	
4110	56	1 个循环的执行时间过长。	
4120	57	内存容量不足。	
4130	58	没有 END 命令。	
4140	59	不是梯形图程序显示	
4150	99	在 GSTR, GOUT 命令的使用有错误。	
4160	100	系统部不能编辑（未使用）	
4170	122	这个命令不能变更、删除（未使用）	
4180	123	按插入、变更、删除键（未使用）	

错误编号	数据	信息	内容
4190	124	没有梯形图程序。	
4200	128	系统变量 (\$) 没有指定。	
4210	132	不能进行系统编辑 (未使用)	
4220	254	TMR/CNT 命令、计算命令过多。	
4230	265	TMR/CNT 命令的构成里, 有错误。	
5010	290	现在的安全模式不能执行。	
5020	291	注册中。不能删除。	
5030	292	这个用户名称不能删除。	
5040	293	输入用户名。	
5050	294	输入密码	
5060	295	请再输入密码	
5070	296	这个用户名已经输入	
5080	297	不能再输入用户名。	
5090	298	设定项目不足。	
5100	299	输入信息不正确。	
5110	300	这个用户名称不能登录	
5120	301	注册中。不能修改。	
5130	302	起选择禁止弧动作继续	
5140	304	再现或者动作中, 不能选择 RPS 程序。	
5150	305	平移区间不能变更。	
5160	307	工艺编辑中不能动作, 请建立。	
5170	308	再现或动作中, 机器人不能切园。	
5180	313	辅助、超时错误	
5181	314	分档器复位超时错误	
5190	315	焊机电源: 一元	
5200	322	原点位置没有登录	
5210	324	EXSVON 信号是 OFF 状态	
5211	325	EXDSW 信号是 OFF 状态。	
5220	338	选择的画面不能显示。	
5230	339	写入要求中, 不能进行再现编辑。	
5240	340	不能向执行中程序里写入程序。	
5250	341	再现中不能进行位置示教。	
5260	342	再现编辑程序写入要求中不能进行操作。	
5270	376	没有备份数据	
5280	405	这个模式不能进行示教。	
8010	242	轴数超过	
8030	262	DEVICENET (MASTER) 局数超过	
8031	283	MSC01B 局数超过	
8032	330	定时器 I/F 基板个数超过	
8033	417	基板使用个数超过	

错误编号	数据	信息	内容
8040	264	内存错误（控制网络输出条件）	
8041	284	内存错误（单配线连接数据）	
8042	320	内存错误（IP 网络构成数据）	
8050	270	机种没有登录	
8060	285	单配线连接信息获取	
8070	316	有使用 DHCP 设定的项目。	
8071	317	有使用 DNS 设定的项目。	
8072	318	没有设定为使用 DHCP。	
8073	319	没有设定为使用 DNS。	
8074	323	没有发现次要信息	
8080	327	对照错误 (CP02#1)	
8081	328	对照错误 (CP02#2)	
8085	392	这个基板不能同时使用 5 个以上。/*	
8187	377	那个目录已经存在。	
8188	378	目录的作成发生了异常。	
9040	60	传送调节错误	
9500	69	这个命令没来不能用（调整用）	
9510	81	这个命令不能登录	
9520	126	调整用错误	

9.1.2 编辑全部

错误编号	数据	信息	内容
1010	—	设定禁止编辑（EDIT LOCK）	
1020	—	设定正确数值（范围）	
1030	—	ID 编号错误	
1050	—	输入正确的日期	
1060	—	输入正确的时间。	
1070	—	输入 ID 编号 4-8 位数。	
1080	—	不能设定负值。	

9.1.3 程序输入数据

错误编号	数据	信息	内容
2010	—	名称里有不正确的文字	
2020	—	没有输入名称	
2030	—	没有输入这个程序名称	
2040	—	这个程序名称已经输入	
2050	—	找不到接触点	
2070	—	对准示教位置	
2080	—	请按插入或者修改键。	
2090	—	不能向移动命令以外修改	
2100	—	这个程序设定了编辑整改	
2110	—	超过了软极限值	
2120	—	因为伺服 OFF，不能插入、变更、删除。	
2150	—	不能从这个位置插入	
2160	—	这个命令不能变更、删除。	
2170	—	需要在同一直角点插入键	
2180	—	在此之上不能插入数据。	
2210	—	数据设定不正确。	
2220	—	对准指定命令和产线命令。	
2240	—	命令的公式过长。	
2250	—	命令公式的括弧数不一致。	
2260	—	轴组不一致。	
2270	—	不能再插入命令。	
2280	*	内存容量不足。	
	1		位置文件内存不足
	2		程序输入内容不足
	3		指令文件内存不够。
	4		内容总量不够。
	5		多层焊脉冲条件文件不足
2290	—	主程序没有登录	
2291	*	子程序没有登录	
	1		子任务 1
	2		子任务 2
	3		子任务 3
	4		子任务 4
	5		子任务 5
	6		子任务 6
	7		子任务 7
	8		子任务 8
2292	—	主开始程序没有登录	

错误编号	数据	信息	内容
2293	*	子开始程序没有登录	
	1		子任务 1
	2		子任务 2
	3		子任务 3
	4		子任务 4
	5		子任务 5
	6		子任务 6
	7		子任务 7
	8		子任务 8
2300	—	轴组没有指定的程序不能进行位置示教。	
2310	*	存在同一个标签。	
	XXX		行号
2340	—	没有粘贴数据。	
2360	—	不能建立编辑缓冲区	
2370	—	NOP 和 END 不能剪切 / 复制。	
2390	—	轴组不同。	
2400	—	粘贴 / 复制中不能动作。	
2430	—	不能反转数据	
2440	—	请回到小圆工作装置的基准位置。	激光切割
2450	—	相对程序没有认可。	
2470	—	程序的形式不同。	
2480	—	这个坐标不能变更。	
2500	—	指定的程序不能变更。	
2510	—	这个程序不能修改位置。	
2520	—	程序名称没有设定。	
2530	—	指定的程序点不存在。	
2540	—	程序点 NO，没有设定。	
2550	—	程序点重复。	
2551	—	产线重复。	
2560	—	位置变量 / 参数点不能修改。	
2570	—	速度数据不存在。	
2580	—	定位数据不存在。	
2590	—	软极限超过。	
2600	—	并行程序不能位置示教。	
2610	—	程序种类不同。	
2620	—	这个程序不能速度修改。	
2630	—	传送带位置不能复位。	
2640	—	程序名称不准确。	
2670	—	没有对象程序。	
2710	—	相对程序不能进行脉冲平移。	
2730	—	机器人宏程序不能登录。	
2740	—	平行宏程序不能登录。	

错误编号	数据	信息	内容
2750	—	指定轴组的程序不能登录。	
2760	—	因为轴组已经离开，不能进行插入、变更、删除。	
2761	—	因为轴已分离，不能插入、变更、删除。	
2770	—	SVSPOTMOV 命令不能倒退。	
2780	—	计算错误。	

9.1.4 外部记忆装置

错误编号	数据	信息	内容
3010	—	连接上磁盘装置的电缆。	
3020	—	把软盘插入到软盘设备里。	
3030	—	磁盘被写保护。	
3040	—	指定的文件不能存在磁盘或者 CF 卡里。	
3050	—	指定的文件已经存在磁盘或者 CF 卡里了。	
3060	—	磁盘或者 CF 卡的容量已满。	
3070	—	磁盘或者 CF 卡的文件数已满。	
3080	—	磁盘或者 CF 卡 I/O 错误。	
3090	*	磁盘或者 CF 卡间的传输出现错误。	
	1		成帧错误
	2		超程错误
	3		奇偶检验错误
	4		数据代码错误
	5		数据阅读错误
	6		数据传输错误
	7		数据延时输出
	8		并行 I/O 错误
	9		上述以外的错误
3110	—	语法错误	
3120	*	卫星传送 HEX 代码出现错误。	
	1		数据译码指定不好。
	2		EOF 记录指定不好。
	3		记录形式不好。
3130	—	校准错误	
	—	疑似命令指定有错误。	
	—	并行 I/O 编码里有错误。	
	—	并行 I/O 编码里有错误。	
3140	*	并行 I/O 编码里有错误。	
	1		格式有异常。
	2		梯形图程序过长。
	3		数据范围超过。
	4		频道编号指定不好。
	5		继电器编号指定不好。
	6		控制器值不好。
3150	*	并行 I/O 编码里有错误。	
	1		格式有异常。
	2		梯形图程序过长。
	3		数据范围超过。
	4		频道编号指定不好。
	5		继电器编号指定不好。
	6		控制器值不好。
3160	*	并行 I/O 编码里有错误。	
	1		格式有异常。
	2		指定文件编号被省略。
	3		指定工具编号被省略。
	4		用户文件没有登录。
	—	系统部数据不同，不能装入。	
	—	条件数据记录里有错误。	
3170	*	条件数据记录里有错误。	
	1		格式异常。
	2		指定文件编号被省略。
	3		指定工具编号被省略。
3180	*	条件数据记录里有错误。	
	1		格式异常。
	2		指定文件编号被省略。
	3		指定工具编号被省略。

错误编号	数据	信息	内容
3190	*	程序数据记录里有错误。	
	1		位置数据个数（NPOS）记录里格式不符。
	2		用户坐标编号（USER）记录里格式不符。
	3		工具编号（TOOL）格式不符。
	4		位置数据部记录格式不符。
	5		直交型数据的机器人形态（RCONF）记录和格式不符。
	6		日期（DATE）记录和格式不符。
	7		备注（COMM）记录和格式不符。
	8		程序属性数据（ATTR）记录和格式不符。
	9		控制轴组（GROUP）记录和格式不符。
	10		局部变量（LAARS）记录和格式不符。。
	11		程序自变量（JARGS）记录和格式不符。
	12		相对程序的示教坐标（FRAME）记录和格式不符。
	13		位置数据部的坐标和相对程序坐标不符。
3200	—	NOP 命令或者 END 命令没有。	
3210	—	位置编号收入范围不能获得。	

错误编号	数据	信息	内容
3220	*	指令数据里有错误。	
	2		内部控制错误
	3		未定义指令 / 标签
	4		指令 / 标签不足
	5		不要指令 / 标签
	6		子指令
	7		无指令
	8		无效指令
	9		无效标签
	10		无效文字
	11		未定义中间记录
	12		中间定义不足
	13		语法堆栈溢出
	14		语法堆栈下溢
	15		配列行标签未完成 【配列】
	16		要素行标签未完成 【要素】
	17		宏程序未登录
	18		输入格式错误
	19		数据大小超限
	20		最小值超限
	21		最大值超限
	22		计算公式错误
	23		程序调用引数设定错误
	24		宏程序设定引数设定错误
	25		位置向量设定错误
	26		系统错误
	27		软键指定错误
	28		数值输入缓冲区溢出
	29		实数型数据精度错误
	30		要素格式错误
	35		[BOOL 型] 数据错误
	36		[CHAR] 数据错误
	37		[字节型]、[2/16 进制 BYTE 型] 数据错误
	38		[整数型]、[10 进制 WORD 型] 数据错误
	39		[2/16 进制 WORD 型] 数据错误
	40		[双精度型]、[10 进制 DWORD 型] 数据错误
	41		[2/16 进制 DWORD 型] 数据错误
	42		[实数型] 数据错误
	43		[梯形图特殊型] 数据错误

错误编号	数据	信息	内容
3220	44		JCL 文本
	45		无效文本
	46		[标签名] 数据错误
	47		[程序名] 数据错误
	48		[字符串] 数据错误
	49		[注释] 数据错误
	58		检出无效命令 / 标签
3230	—	系统不能一致	
3240	—	用途设定不同。	
3250	—	这个文件不能装入。	
3260	—	数据过多。	
3270	—	这个文件不能校验。	
3280	—	焊机类型不对。	
3290	—	并行端口没有指定。	
3300	—	这个并行端口在使用中。	
3310	—	这个协议使用中。	
3350	—	空余量不够。	
3360	—	文件夹不存在。	
3370	—	文件夹名称不正确。	
3450	—	当前的安全模式下不能安装宏程序。	管理模式下安装
3460	*	CF 卡不能备份。	
	1		CF 卡的容量不足
	2		不能访问 CF 卡
3470	—	指定的数据库不存在。	
3480	—	数据库访问错误。	
3490	—	指定的数据库已经存在。	
3500	—	请确认 CF 卡。	
3510	—	不能删除，请确认属性、文件夹。	
3520	—	文件夹已经存在。	
3530	—	现在的安全模式下不能进行安装。	

9.1.5 并行 I/O

错误编号	数据	信息	内容
4010	*	使用指定外的继电器编号	
	XXX		行号
4030	*	有不正确的命令。	
	XXX		行号
4040	*	在 OUT/GOUT 命令、计算命令中出现同一继电器、寄存器号码。	同一继电器、寄存器作为输出多次使用。
	XXX		行号
4050	*	有未连接继电器	
	XXX		行号
4060	*	STR (— NOT) 命令过多。	
	XXX		行号
4070	*	AND (OR) — STR 命令过多。	
	XXX		行号
4080	*	CNT 的命令有错误。	
	XXX		行号
4090	*	先头里输入 STR- (—NOT) 命令。	STR (— NOT) 是必须的。
	XXX		行号
4120	—	内存容量不足。	内存超限 (10000 程序点)
4130	—	没有 END 命令。	没有 END 命令。
4140	—	梯形图程序不能显示	PART 命令的位置和个数等都异常。
4150	*	GSTR、GOUT 命令的使用有错误。	GSTR 和 GOUT 命令不能一起使用。命
	XXX		行号
4190	—	没有梯形图程序。	
4220	—	TMR/CNT 命令计算过多。	TMR/CNT 命令、计算使用 100 以上的命令。
4230	—	TMR/CNT 命令的构成有错误。	

9.1.6 维护模式

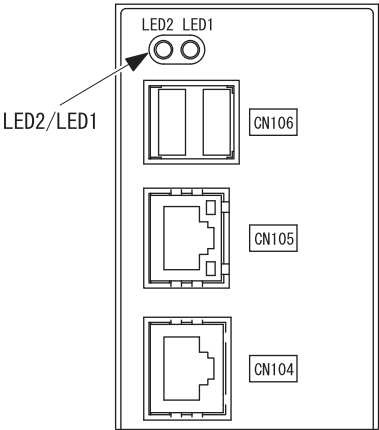
错误编号	数据	信息	内容
8010	—	轴数超限	
8020	—	I/O 点数超限	
8030	—	XFB01B (MASTER) 局数超限。	
8031	—	MSC01B 局数超限	
8040	—	内存错误 (控制网络输出条件)	
8041	—	内存错误 (单焊丝连接数据)	
8050	—	机种不能登录	
8060	—	单线焊丝连接信息获得异常	

10 各基板的 LED 显示

10.1 YCP01 基板的 LED 显示

JANCD-YCP01 的 LED1/LED2 是显示在基板单体下的启动状况。

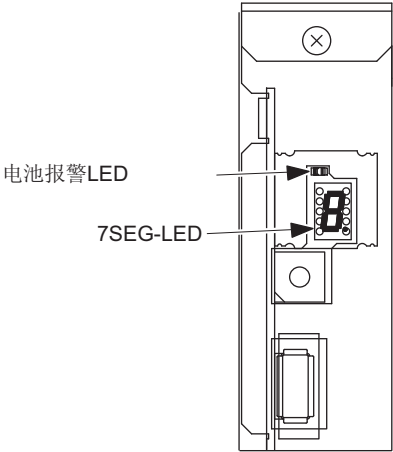
LED1	LED2	状态
灯灭	灯灭	电源未接通
灯灭	灯灭	检索连接的设备
灯灭	灯闪	BIOS 启动开始前、 引导通讯检索。
灯亮	灯闪	OS 引导准备
灯亮	灯闪	BIOS 初始化结束 /OS 引导开始



10.2 关于机器人 I/F 基板的 LED

机器人 I/F 基板（JANCD-YIF01 □）里有 7SEG-LED 和电池报警 LED。
关于 7SEG-LED 的显示内容，请参考【10.3 “7SEG-LED 显示”】

电池报警 LED 是电池消耗后灯亮。
关于电池更换，请参考【5.11 “CPU 单元部件更换 “】。



DX100	10 各基板的 LED 显示
	10.3 7SEG-LED 的显示

10.3 7SEG-LED 的显示

JANCD-YIF01/SRDA-EAXA01/JANCD-YCP02 通过 7SEG-LED 显示启动状况及动作状况。

表 10-1: 【通常显示】

状态	DX100		
	YIF01	EAXA01	YCP02
接通电源后	全 LED 灯亮 (‘ 8 ’ + ‘ . ’ 灯亮)		
启动处理时	从 ‘ 0 ’ → ‘ d ’ 计数结束。		
正常启动后	一秒间隔显示 ‘ d ’ + ‘ . ’		

表 10-2: 【错误显示】

状态	DX100		
	YIF01	EAXA01	YCP02
主 CPU 一 和伺服 CPU 通信发生 报警。	一秒间隔显示' d ' + ' . '	LED 显示报警要 因。(显示式样 ①)	一秒间隔显示' d ' + ' . '
上述以外的通常报警		一秒间隔显示' E ' + ' . '	
发生致命错误时	LED 显示错误原因和错误发生的地址 (显示式样 2)		

显示式样①: 例) [F] → [0] → [0] → [3] → [.] 反 : 错误要因
 复

显示式样②: 例) [-] → [0] → [2] → [0] → [0] → :
 [,] → [-] → [0] → [0] → [0] → : 发生错误的
 [0] → [F] → [F] → [0] → [4] 反复 地址

10.3.1 错误发生时各单元的 LED 显示状态（显示 1 位数）

YIF01	
全部灯亮	电源接通
0	启用引导程序
1	启动系统程序。（开始各种初始化）
2	其他基板的存在确认开始（引导程序的启动确认）
3	系统程序转送开始
4	系统程序起动要求送信
5	其他基板的存在确认开始（系统程序的启动确认）
6	其他基板的硬件信息等的获取（I/O 基板状态、伺服 IF 确认等）
7	CMOS 数据转送开始
8	发送预联机过渡请求
9	等待 SERV0 通信同步
A	
B	发送联机系统启动请求
C	联机系统启动（初始化任务启动）
D	DX100 安装结束处理（伺服 ON 可以）
E	DX100 安装时的报警发生
F	维护系统启动中
P	PP 通信错误发生
U	版本升级中
EAXA01	
全部灯亮	电源接通
0	启动了引导程序（ROM/RAM/FP 寄存器的校验）
1	引导系统启动（各种初始化结束）
2	系统程序受信准备结束
3	系统程序受信结束（等待系统过渡请求）
4	启动了系统程序（各种硬件初始化开始）
5	系统启动（各种初始化结束）
6	CMOS 数据传送开始
7	CMOS 校验受信（发送预联机过渡请求）
8	启动伺服系统（各种初始化处理开始）
9	等待和 RIF 基板的通信同步（各种初始化处理结束）
A	
B	等待预连接系统启动
C	
D	DX100 安装处理完成（伺服 ON 可以）
YCP02	
全部灯亮	电源接通

YCP02

0	启动引导程序（ROM/RAM/FP 寄存器的校验）
1	引导系统启动（各种初始化完成）
2	系统程序受信准备结束
3	系统程序受信结束（等待系统过渡要求）
4	启动系统程序（各种硬件初始化开始）
5	系统启动（各種初期化完了）
6	CMOS 数据传输开始
7	CMOS 校验受信（预联机过渡等待）
8	连接系统启动（各种初始化处理开始）
9	
A	
B	
C	
D	DX100 安装处理结束

10.3.2 错误发生时的各单元 LED 显示状态（显示 4 位数）

YIF01	
0000	除算错误
0001	修正错误
0002	NMI
0003	转折点
0004	溢流
0005	BOUND 范围外
0006	无效操作码
0007	设备不能使用
0008	双误
0009	协同处理器 程序段溢出
000A	无效 TSS
000B	程序段不存在
000C	组合程序段错误
000D	一般保護例外
000E	页码错误
000F	
0010	浮动小数点错误
0011	校正调整 检验
0012	机器校准
0013	SIMD 浮动小数点例外
0014	
0015	
0016	
0017	
0018	
0019	
001A	
001B	
001C	
001D	
001E	
001F	
0900	WDT 错误

EAXA01	
0010	引导部 ROM 异常
0020	RAM 异常
0030	FP 寄存器异常
0040	联机通讯命令异常
0100	复位例外
0200	机器确认例外

DX100

10 各基板的 LED 显示

10.3 7SEG-LED 的显示

EAXA01	
0210	WDT 错误
0300	数据组合例外
0400	命令组合例外
0500	
0600	校正调整例外
0700	程序例外
0800	浮动小数点使用不能例外
0900	
0A00	未定义例外
0B00	未定义例外
0C00	系统调用例外
0D00	扫描例外
0E00	未定义例外
0F00	未定义例外
1000	命令变化命错误例外
1100	数据、装载更换错误例外
1200	数据、存储转换错误
1300	命令、中断点例外
1400	系统管理中断
1500	未定义例外
1600	未定义例外
1700	未定义例外
1800	未定义例外
1900	未定义例外
1A00	未定义例外
1B00	未定义例外
1C00	未定义例外
1D00	未定义例外
1E00	未定义例外
1F00	未定义例外
2000	未定义例外
2100	未定义例外
2200	未定义例外
2300	未定义例外
2400	未定义例外
2500	未定义例外
2600	未定义例外
2700	未定义例外
2800	未定义例外
2900	未定义例外
2A00	未定义例外
2B00	未定义例外
2C00	未定义例外
2D00	未定义例外
2E00	未定义例外

EAXA01

2F00	未定义例外
3010	接收数据大小异常
3020	接收数据总数值异常
3030	接收数据的写入地址异常
3040	全部接收数据总数值异常
F001	RIF 基板的发送处理未结束
F002	RIF 基板的接受处理未结束
F003	RIF 基板的通信 WDG 数据异常
F004	从 RIF 基板的通信 WDG 数据整合性异常
F010	和 RIF 基板的通信状态异常

YCP02

0010	引导部 ROM 异常
0020	RAM 异常
0030	FP 寄存器异常
0040	联机通讯命令异常
0100	复位例外
0200	机器、确认例外
0210	WDT 错误
0300	数据、存取例外
0400	命令存取例外
0500	
0600	校正调整例外
0700	程序例外
0800	小数点使用不能例外
0900	
0A00	未定义例外
0B00	未定义例外
0C00	系统、调用例外
0D00	扫描例外
0E00	未定义例外
0F00	未定义例外
1000	命令变更错误例外
1100	数据转载变更错误例外
1200	数据存储变更例外
1300	命令中断、点例外
1400	系统管理中断
1500	未定义例外
1600	未定义例外
1700	未定义例外
1800	未定义例外
1900	未定义例外
1A00	未定义例外
1B00	未定义例外
1C00	未定义例外

YCP02	
1D00	未定义例外
1E00	未定义例外
1F00	未定义例外
2000	未定义例外
2100	未定义例外
2200	未定义例外
2300	未定义例外
2400	未定义例外
2500	未定义例外
2600	未定义例外
2700	未定义例外
2800	未定义例外
2900	未定义例外
2A00	未定义例外
2B00	未定义例外
2C00	未定义例外
2D00	未定义例外
2E00	未定义例外
2F00	未定义例外
3010	接收数据大小异常
3020	接受数据总数值异常
3030	接受数据写入地址异常
3040	全部接收数据总数值异常

DX100

维护要领书

制造商

安川首钢机器人有限公司

地址：北京经济技术开发区永昌北路 7 号

邮编：100176

电话：(010)67880541 67880544

传真：(010)67882878

YSR 安川首钢机器人有限公司