

报警号	报警信息	描述	报警类型	报警等级	响应	可能原因	处理方法
65	Error occurred in the attached motion element.	如果系统中出现任何未注册的错误，则关联运动元素的所有任务都会因此错误而停止。	ASYNC	错误	挂起任务	一般由其他系统报警导致	该报警信息无具体含义，一般由其他系统报警导致。会停止当前任务的运行。
66	CPU overload.	用户任务进入繁忙循环超过4秒钟。增加延迟	ASYNC	错误	挂起任务	用户程序进入繁忙循环中	检查用户程序是否有循环不添加延时的情况，在循环中加入SLEEP指令以防止该错误发生
3000	TP. LIB error , Invalid Frame P1	TP. LIB错误, P1点坐标系错误		错误		工具坐标系或者工件坐标系选择不正确	检查对应的坐标系是否选择正确
3016	Group envelope error	该组的位置误差大于PEMAX指定的允许误差。	ASYNC	错误	运动停止	机器人在运行过程中末端的实际位置与反馈位置的差值大于PEMAX导致	在示教器变量列表--用户自定义中添加变量pemax，查询该变量的值，默认为10，如果该值过小，联系售后人员解决。
3017	Axis following error:	轴的位置误差大于由PEMAX指定的允许误差。	ASYNC	错误	运动停止	机器人在运行过程中某个轴的实际位置与反馈位置的差值大于该轴的PEMAX导致	在示教器变量列表--用户自定义中添加变量a1.pemax(若其他轴的话，相对应修改轴名)，查询该变量的值，默认为0.5，如果该值过小，联系售后人员解决。
3023	The action is not allowed in this CONMODE	这个动作是不允许的 for MC	N/A	N/A		当前模式下，改运动不允许	检查伺服的模式是否切换到控制器控制模式；检查驱动是否都在位置模式
3058	The drive is disabled or in the following mode; no motion allowed	如果驱动器被禁用或轴处于跟随模式，则无法执行运动命令。	SYNC	错误	停止运动	伺服无使能或轴处于跟随模式时，机器人无法运动	检查伺服驱动的使能状态

3082	Feedback velocity is out of limit	实际速度受 VELOCITYOVERSPEED属性的限制。当实际速度超过 VELOCITYOVERSPEED时，运动停止。	ASYNC	错误	运动停止	反馈速度使用 VELOCITYOVERSPEED 参数作为限制，当实际速度超出该值时，系统报警	检查轴速度相关参数设置 (VELOCITYOVERSPEED)
3083	Feedback velocity is out of limit when motion is stopped: drive disabled	实际速度受 VELOCITYOVERSPEED属性的限制。当实际速度超过 VELOCITYOVERSPEED时，运动停止。如果在运动已经停止时发生这种情况，则驱动器被禁用。这可能表示驱动器调试问题或噪音问题。	ASYNC	错误	驱动器被禁用	机器人运动停止时，实际速度反馈超出限制	检查该轴对应伺服驱动参数设置；检查伺服驱动干扰。
3085	Incorrect parameter value	当用户给定的参数不在允许的参数范围内时，返回一般错误。	SYNC	错误		用户给定参数不在允许的参数范围内	检查参数数值，重新进行设置
3115	Element entered into following mode, all motions	运动由于元素禁用被中止	SYNC	错误		机器人伺服驱动无使能，停止运动	清除错误信息，重新上使能
3117	Point too close. The target coordinates are too close to the robot's Cartesian	目标点位于Rmin球体内（仅在PUMA的情况下为XY圈）	SYNC	错误		机器人目标位置超出 RMIN限位，即目标点太靠近机器底座部分，R的值为目标点位到机器人世界坐标系Z轴的垂直距	重新规划目标点位
3119	Point too far. Outside of the working envelope. The target coordinates are too far from the robot's Cartesian	目标点在Rmax球体之外	SYNC	错误		机器人目标位置超出 XMAX, YMAX或RMAX限位。	重新规划目标点位

3121	The target point is not reachable.	目标坐标超过[pmin, pmax]的范围	SYNC	错误		机器人目标位置超出[PMIN, PMAX]范围	重新规划目标点位
3122	Motion can not be executed due to the unsolvable configuration	在直线运动期间，一些启动和目标配置标志不会有差异（ABOVE, BELOW）	SYNC	错误		在运动执行过程中更改了修改配置	检查配置参数，重新开始执行任务
3253	Following error when motion is stopped: drive disabled.	没有运动命令，但有位置误差。最大位置误差（PEMax）可能设置得太低，或者轴可能被外力移动，或者驱动器可能没有正确调试。	ASYNC	错误		最大位置误差（PEMax）可能设置得太低，或者轴可能被外力移动，或者驱动器可能没有正确调试。	检查最大位置误差值设置、检查驱动器调试是否正确
3254	Envelope error when motion is stopped: drives disabled.	没有运动命令，但有封装错误。最大位置误差（PEMAX）可能设置得太低，轴可能被外力移动，或者驱动器可能没有正确调试	ASYNC	错误		最大位置误差（PEMAX）可能设置得太低，轴可能被外力移动，或者驱动器可能没有正确调试	检查最大位置误差值设置、检查驱动器调试是否正确
3302	Axis was disabled due to an error.	由于错误轴被禁止	ASYNC	Note	disable	操作机器人方法有误或者机器人系统设置有误	按照正确的方法操作机器人，检查机器人系统是否设置正确或者联系售后人员
3307	Velocity exceeds its maximum during blending.	圆滑过渡过程中，机器人末端速度即将达到最大值	ASYNC	Note		圆滑过渡过程中，机器人末端速度即将达到最大值	判断该提示发生的位置，在该位置下圆滑过渡参数需要调整（BLENDINGFACOTR的值需要增大）。
3310	Acceleration exceeds its maximum during blending	圆滑过渡过程中，机器人末端加速度即将达到最大值	ASYNC	Note		圆滑过渡过程中，机器人末端加速度即将达到最大值	判断该提示发生的位置，在该位置下圆滑过渡参数需要调整（BLENDINGFACOTR的值需要增大）
3312	Acceleration exceeds its	机器人末端加速度即将达到最大值	ASYNC	Note		机器人末端加速度即将达到最大值	根据提示调整相应的加速度参数
4033	File does not exist	试图在（检索，删除，加载）闪存盘上不存在的文件上进行操作时，会显示此消息。	SYNC	错误		对已经不存在的文件进行操作	检查文件是否存在

5048	Translation of command in Entry station took too	命令的解释需要花费太多的时间	Sync	错误		终端需要加载库较多时，可能出现此情况	
5049	Execution of command in Entry station took too long.	命令的解释需要太多的时间。如果从终端调用的全局库中的函数/过程有无穷循环，通常会发生。使用 USER_SET_ES_LOCK_DETECT_TIMEOUT(timeout, 0, 0) 用户函数来更改默认超时 (3000毫秒)	Sync	错误		终端调用的全局库中的函数/过程有无穷循环	在CS终端输入“回车”键，或者重新连接控制器
7005	Errors found during translation	在解释过程中发现错误。如果在任务中发现解释错误，则在LOAD命令之后将返回此常规消息。如果在CONFIG.PRG文件中发现解释错误，错误严重程度将是致命错误。	SYNC	错误		用户程序语法结构错误	检查用户程序对应行的语法，或者联系售后人员
7008	Subroutine already exists	子程序已被定义	Translation	错误		子程序名已经被定义	修改当前子程序名
7019	Variable does not exist	您正在尝试使用的变量不存在。确保它已被声明。	Translation	错误		变量没有被声明	检查程序的变量名称是否有错；检查自定义变量是否有定义
7032	CALL references non-existent SUB	您正尝试调用不存在的子程序。子程序必须定义。	Translation	错误		在程序中调用了不存在的子程序	检查子程序是否存在；检测子程序名称是否对应
7039	Syntax Error	语法错误	SYNC	错误		程序中语法错误	检查程序重新编译
7048	Label repeated in the same block	Label在同一个块中重复	SYNC	错误		Label指令标签存在重复	Label标签是唯一不能重复的，检查Label指令的标签是否重复
7049	GOTO references non-exisiting	GOTO引用不存在的标签	SYNC	错误		GOTO指令没有对应的Label指令	检查GOTO指令的是否有对应的Label指令
7054	If block mismatch	If块必须以End If语句结束	SYNC	错误		IF指令没有匹配模块	检查条件IF语句是否缺少对应END IF语句或者有多余的IF语句
7055	While block mismatch	While块必须以End While语句结束。	SYNC	错误		While指令没有匹配模块	检查条件WHILE语句是否缺少对应END WHILE语句或者有多余的WHILE语句

7092	Wrong input type for the select	输入类型无效。		错误		输入了一个错误的类型	检查输入量和被输入量是否是同一变量
8006	Index underflow.	无效的数组索引值。	SYNC	故障		索引超下限	检查程序中使用的数组下标（从1开始）
8007	Index overflow.	无效的数组索引值。	SYNC	故障		索引超上限	检查程序中使用的数组下标
8037	Error loading object file (see file oload.err for more details).	目标文件无效或包含未解析的符号	SYNC	Note		编译的.0文件有误	联系售后人员
8062	The file name is too long. A file name should contain no more than 8 characters.	文件名太长。 文件名称不得超过8个字符。	SYNC	错误		新建的文件名称太长，超过8个字符长度	把文件名称缩短，在8个字符长度以内
13104	X coordinate beyond XMAX limit.	X坐标超过了X最大值限制	SYNC/ASYNC	错误		机器人X坐标值超最大限位	检查程序点位信息，不允许超出限位
13105	X coordinate beyond XMIN limit.	X坐标超过了X最小值限制	SYNC/ASYNC	错误		机器人X坐标值超最小限位	检查程序点位信息，不允许超出限位
13106	Y coordinate beyond YMAX limit.	Y坐标超过了Y最大值限制	SYNC/ASYNC	错误		机器人Y坐标值超最大限位	检查程序点位信息，不允许超出限位
13107	Y coordinate beyond YMIN limit.	Y坐标超过了Y最小值限制	SYNC/ASYNC	错误		机器人Y坐标值超最小限位	检查程序点位信息，不允许超出限位
13108	Z coordinate beyond ZMAX limit.	Z坐标超过了Z最大值限制	SYNC/ASYNC	错误		机器人Z坐标值超最大限位	检查程序点位信息，不允许超出限位
13109	Z coordinate beyond ZMIN limit.	Z坐标超过了Z最小值限制	SYNC/ASYNC	错误		机器人Z坐标值超最小限位	检查程序点位信息，不允许超出限位
13132	Singularity margin - no Cartesian interpolation allowed.	奇点边缘不允许笛卡尔插值	SYNC	错误		机器人目标点位进入奇异点范围，禁止笛卡尔插补运动	检查程序点位信息，程序轨迹不允许过奇异点
19004	Drive reports error.	驱动器出现故障：SERCOS：查看C1D, EtherCAT / CAN：查看SDO 0x603F	SYNC	错误		伺服驱动故障	检查伺服驱动器报警LED灯

19006	Drive reports warning.	驱动器已经报警	SYNC	错误		伺服驱动报警	
19007	Bus fault.	最有可能是电缆断开连接。	SYNC	错误		总线上所连接的设备（控制器、驱动器、IO盒等）的总线出现通讯	排查总线上所有连接的硬件设备是否存在连接问题
19012	Cannot enable axis/group.	无法使能轴或组中的轴。通常是由于缺少/反转驱动器的硬件使能信号，或者其中一个轴有错误或驱动器地址为axis.dadd属性。	SYNC	错误		通常是由于缺少/反转驱动器的硬件使能信号，或者其中一个轴有错误或驱动器地址为axis.dadd属性。	检查各轴、组的相关设置，清除错误
19013	Cannot clear fault on drive.	驱动器故障依然存在	SYNC	错误		清除伺服报警失败	重新确认伺服报警问题是否已经解决，再进行清除报警操作
19015	EtherCAT Master detected a change in topology or Expected Working Counter mismatched - Master is	EtherCAT Master检测到拓扑的变化或预期的工作计数器不匹配-Master停止!!	SYNC	错误		拓扑的变化或预期的工作计数器不匹配	检查Ethercat参数相关设置
20153	A SLAVE IS ENABLED. DISABLE MOTION DRIVES	启用了—个伺服。在执行前禁用移动驱动器	SYNC	错误	挂起任务	在启用伺服前禁止运动	信号操作提示，无须进行其他操作
20300	PLL Error in the drives. Restarting EC_SETUP.PRG	驱动器中的PLL错误。重新启动EC_SETUP.PRG	SYNC	错误	挂起任务	驱动器出错	重启机器人系统或者联系售后人员
20301	Ext Mode Error, Task does not exist	外部模式错误，任务不存在	SYNC	错误	挂起任务	外部程序未设置	设置对应的外部程序
20302	Ext Mode Error, Task must be	外部模式错误，任务必须先结束	SYNC	错误	挂起任务	程序未卸载就执行其他操作	先卸载任务
20303	Ext Mode Error, File cannot be	外部模式错误，文件不能加载	SYNC	错误	挂起任务	程序加载过程出错，文件不存在或者外部程序	检查加载的程序文件是否存在以及变量列表中EXT设置是否正确
20304	Ext Mode Error, Errors found during translation	外部模式错误，错误发生在编译中	SYNC	错误	挂起任务	程序编译中出错，可能是程序语法错误	检查程序

20305	Ext Mode Error, Task not found	外部模式错误, 任务没有找到	SYNC	错误	挂起任务	没有加载任务	检查任务是否加载
20306	Ext Mode Error, Task already exists	外部模式错误, 任务已经存在	SYNC	错误	挂起任务	任务已经加载, 重复加载任务	信号操作提示, 无须进行其他操作
20307	Ext Mode Error, Task is not running	外部模式错误, 任务没有运行	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20308	Ext Mode Error, The task has not terminated	外部模式错误, 任务没有终止	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20309	Ext Mode Error, Unload task first	外部模式错误, 任务先卸载	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20315	Ext Mode Note, User prog stopped	外部模式说明, 用户程序暂停	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20316	Ext Mode Note, User prog paused	外部模式说明, 用户程序中止	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20317	Ext Mode Note, User prog started	外部模式说明, 用户程序开始	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20318	Ext Mode Note, User prog resumed	外部模式说明, 用户程序恢复	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20319	Ext Mode Note, User prog loaded	外部模式说明, 用户程序加载	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20320	Ext Mode Note, drivers faults cleared	外部模式说明, 伺服错误清理	SYNC	错误	挂起任务		信号操作提示, 无须进行其他操作
20321	Preload File Error, Unknown error during	预加载文件错误, 加载main.prg时出现未知错误	SYNC	错误	挂起任务	main.prg中程序语法或者结构出错	检查main.prg中的程序内容

20322	Preload File Error, Sub function lib does	预加载文件错误, 子功能库不存在	SYNC	错误	挂起任务	程序中调用了不存在的子程序	检查程序结构
20323	Preload File Error, Errors found during loading sub	预加载文件错误, 在加载子函数库中发现错误	SYNC	错误	挂起任务	加载程序调用的子程序出错	检查相应子程序的语法和结构
20324	Preload File Error, Errors found during	预加载文件错误, 在加载main.prg时发现错误	SYNC	错误	挂起任务	文件格式或者内容有错	检查文件内容格式和语法
20325	Preload File Error, Main prg file does not	预加载文件错误, main.prg文件不存在	SYNC	错误	挂起任务	对不存在的main.prg文件进行操作	检查main.prg文件是否存在
20330	Ext Mode Error, File does not	外部模式错误, 文件不存在	SYNC	错误	挂起任务	程序加载过程出错, 文件不存在或者外部程序	检查加载的程序文件是否存在以及变量列表中EXT设置是否正确
20331	IO_MAP Error, Set dout failed.	IO_MAP错误, 设置dout失败	SYNC	错误	挂起任务	dout被占用	检查dout是否被其他设置占用
20332	IO_MAP Error, Unknown Error	IO_MAP错误, 未知错误	SYNC	错误	挂起任务	IO板块损坏	检查IO板块, 或者联系售后人员
20333	IO_MAP Error, Get ain failed.	IO_MAP错误, 获取ain失败	SYNC	错误	挂起任务	IO板块损坏	检查IO板块, 或者联系售后人员
20334	IO_MAP Error, Set aout failed.	IO_MAP错误, 设置aout失败	SYNC	错误	挂起任务	IO板块损坏	检查IO板块, 或者联系售后人员
20335	IO_MAP Error, Get din failed.	IO_MAP错误, 获取din失败	SYNC	错误	挂起任务	IO板块损坏	检查IO板块, 或者联系售后人员
20336	IO_MAP Error, Get dout failed.	IO_MAP错误, 获取dout失败	SYNC	错误	挂起任务	IO板块损坏	检查IO板块, 或者联系售后人员
20340	Watchdog Timeout. Perhaps the network is blocked or disconnected, stop jogging.	看门狗超时。也许网络被阻塞或断开, 停止jogging。	SYNC	错误	挂起任务	网络被阻塞或断开	检查网络连接

20403	Start user Plc Error. User pls is disabled, can not start user plc.	用户Plc开始错误。用户请禁用，不能启动用户plc	SYNC	错误	挂起任务	用户PLC功能没有被启用	开启用户PLC功能再继续
20404	Start user Plc Error. Load USR PLC.LIB	用户Plc开始错误。加载USR_PLC.LIB失败	SYNC	错误	挂起任务	USR_PLC.LIB内容有错误	检查USR_PLC.LIB内容
20502	INTERNAL ERROR	内部错误 (EC_MASTER_GENERAL_ERROR)	SYNC	错误	挂起任务	ethercat通信主要常规错误	检查ethercat通信设置
20532	SLAVE ADDRESS ERROR	伺服地址错误	SYNC	错误	挂起任务	没有配置是否地址或者配置地址错误	检查伺服地址配置是否正确或者联系售后人员
20602	CAN'T INITIALIZE ADDRESS SPACE WHILE ACTIVE CONNECTIONS STILL	当任务连接仍然存在时，不能初始化地址空间	SYNC	错误	挂起任务	modbus初始化地址失败	重启电柜或者联系售后人员
30000	TP.LIB error, Drive Fault Not Cleared	TP.LIB错误，驱动器故障没有被清理干净	SYNC	错误		驱动器还有错误没有被清除	检查驱动器报警信息，将报警错误排除
30000	TP.LIB error, Target Point Not Reachable	TP.LIB错误，目标点无法到达	SYNC	错误		目标点坐标超出机器人行程范围	重新规划目标点位