

软件

KRC...

错误信息/故障处理

KUKA 系统软件 (KSS)

版权声明 KUKA RoBoter GmbH

若未经出版商许可,任何第三方无权将本文件及其中摘录部分再次出版。
本文件中未提到的功能,该控制器可能也具备。尽管如此,在重新供货或者提供服务时,用户无权对上述功能提出要求。

我们已经测试了本文件内容与上述硬件、软件的一致性。但因为一些诧异无法避免,所以我们不保证二者的绝对一致性。该文件的内容是在一般条件下进行检验的,因此一些必要的修正将在今后的版本中进行。在不对系统功能产生影响的前提下,保留技术更改权。

目录

1	出错提示、故障排除.....	4
1.1	提示组.....	4
1.2	提示时间.....	4
1.3	提示编号.....	5
1.4	起因.....	5
1.5	提示文字.....	5
1.6	故障提示表.....	5

1 出错提示、故障排除

提示窗口将显示各种类型的显示。它们既可以是不必确认的信息，也可以是必须予以确认的提示

一个提示可以由下列部分构成：

Message group

	Message[time]	Message[number]	Originator	Message[text]
	65 15:21:37.320	1101	PHG	COMMAND[ACCELERATION][EXCEEDED][A2]
	15:21:38.679	1376	PHG	ACTIVE[COMMANDS][INHIBITED]

1.1 提示组



说明性提示

例如按下某个不允许的键，它给使用者一个说明。



状态提示

提示设备的状态。该状态致使控制器发生反应（例如紧急关断等）消除提示的起因后，提示将被删除。安全起见，有时会设置一个有待确认的后续提示。



确认性提示

它标注某种必须被识别并且用确认键确认的情况。确认性提示往往是某个状态提示的结果。确认性提示将停止某个移动动作或者避免继续进行。



对话信息

它要求使用者通过软键“是”或者“否”予以确认。确认之后提示将被删除。

1.2 提示时间

该提示时间表明提示是在什么时候出现的。

1.3 提示编号

根据提示编号，您可以迅速从故障提示中找到相应的原因、影响以及应急措施。

1.4 起因

在这个窗口里显示故障的起因。

1.5 提示文字

这里显示有关故障的文字描述。

1.6 故障提示表

为了能在下列表格中快速找到故障提示，提示号码（不同于显示屏上的显示）是放在第一位的。根据提示编号可以从这个表格中获得其它有关故障排除的信息。

提示文字

给出显示屏的故障提示文字

原因

给出故障原因的进一步说明

查询

说明提示是什么时候给出的。

影响

描述在出现故障时控制器的反应。

应急措施

说明使用者可以存取什么措施来排除故障。

1		提示文字	紧急关断
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 紧急关断按键被按下。 - 软件触发紧急停止。
		查询	- 动态
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 检查紧急关断按键和紧急关断电路。 - 紧急关断按键解锁。 - 消除并且确认提示的故障
2		提示文字	内部错误
		原因	- 内部测试 KRL 软件
		查询	- KRL 软件内部
		影响	- 封锁全部被激活的命令
		应急措施	- 确认提示
3		提示文字	提示堆栈溢出
		原因	- 包含目前激活的提示（确认和状态提示）的提示堆栈，已经装满到一定的限度。
		查询	- 动态
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 消除和确认提示的故障。
4		提示文字	缓冲器的蓄电池电压太低 XX
		原因	- 缓冲电池的电压太低。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “关机” - 动态。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 关断时检查蓄电池电压。出现该提示时，必须等到电池重新充电为止。此后才允许关断。 - 动态 → 无。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 换电池。 - 充电后出现提示“确认蓄电池电压” → 确认。
5		提示文字	故障<HPU 或 RCP>
		原因	- KCP 损坏。
		查询	- 动态。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令
		应急措施	- 更换 KCP。

6		提示文字	传输出错<HPU 或 RCP>
		原因	- KCP 连接出错。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检查 KCP 导线。
7		提示文字	TPBASIS
		原因	- 不能建立该点。
8		提示文字	系统时间无效
		原因	- 在 TIME_HW_FAILURE 之后并且已经设置了初始值,系统时间无效。
		查询	- 当控制器启动时。
		影响	- 系统时间以 01. 01. 93 00: 00: 00, 00 初始化。
		应急措施	- 用表格 “systime” (系统时间) 更新系统时间。
9		提示文字	MFC 过热
		原因	- MFC 上的温度传感器有触发信号。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
		应急措施	- 检查风机 必要时更换 MFC。
10		提示文字	数字信号输出错误@P@。
		原因	- 输出口 1-8 或 9-16 短路。
		查询	- 动态。
		影响	- 紧急制动
		应急措施	-
11		提示文字	程序堆栈溢出
		原因	- KRL 程序有过多的嵌套检查结构或者过多的递归子程序调用! R-INT 的 C-Stack 否则会溢出。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡制动。
		应急措施	- 更改程序的结构。
12		提示文字	提示过多
		原因	- 动态过程中提示积累过多。
		查询	- 提示产生时。
		影响	- 当前命令将被取消, 并且不能再启动。
		应急措施	- KRC 肯定要引导。

13		提示文字	安全电路故障
		原因	- 一个或更多的使能开关被压下。
		查询	- 动态
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止，激活命令被封锁。
		应急措施	-
14		提示文字	PLC 软件: @P1@
		原因	
		查询	
		影响	
		应急措施	
15		提示文字	输出监控直流总线电压 KPS: @P1@
		原因	- KPS 的直流总线电压过载。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
16		提示文字	当读“O 文件”时出错。
		原因	- 在装/读“ident-vx.o”期间，存储器或者文件没有找到。
		查询	- 在书写功能“w-ident-state”时。
		影响	- 在装载数据程序中转至结束。
		应急措施	- 拷贝文件“ident-vx.o”到目录“/ir-spec/l-ident”，或者通过修改注册表中“VxWinRAM”的值来增加存储器容量。
17		提示文字	发现坏的或不知名的硬件
		原因	- 在安装期间，选择了错误的硬件（KR C1, KR C1A, KR C2）或者结构上已经被破坏。
		查询	-
		影响	- 控制器是不能修理的。 - 机器人的移动是不可能的。
		应急措施	- 重新安装或改变硬件配置。
18		提示文字	伺服系统 DSE-NO.%1 及共享者 NO.2% 是未知的。
		原因	- 一个不能支持的设备已经在联络母线上被插入。
		查询	- 数据存储设备的 ID 号。 设备驱动程序的 ID 号。
		影响	- 机器人不能长距离移动。
		应急措施	- 从联络母线上拔出不能支持的设备。

19		提示文字	电机相序错误（轴）。
		原因	- 电源相序，电路放电。
		查询	- 动态。
		影响	- 动力制动。
			- 全部激活命令被封锁。
		应急措施	- 驱动器的电源开关。
			- 检查电源模块，DSE
<hr/>			
20		提示文字	外部急停开关被压下。
		原因	- 急停按钮被压。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
			- 全部激活命令被封锁。
		应急措施	- 检查急停按钮。
			- 调整并确认告知的故障。
<hr/>			
21		提示文字	第二机电缆没有被连接。
		原因	- 第二机电缆没有被连接或者连接错误;附加电缆包括连接到机器人的两根电线;返回信号被连接到 KPS X114,pin7。
		查询	- 动态。
		影响	- 机器人不能移动。
		应急措施	- 检查第二机电缆和 KPS X114,pin7 的返回信号。

100		提示文字	RDW**引导程序失败
		原因	- 当控制器被引导时, 分解器/数字式转换程序(RDW)不能被初始化。
		查询	- 开机启动
		影响	
		应急措施	- 替换 RDW、DSE 或者和 DSE 之间的导线。
101		提示文字	DSE**引导程序失败
		原因	- 当控制器被引导时。DSE 不能被初始化。
		查询	- 开机启动。
		影响	- 最大制动 (动力制动)。
		应急措施	- 替换 DES、MFC 或者母板。
102		提示文字	检测信号线失灵**
		原因	- 导线故障 (例如插接不牢)。 - RDW 故障 - 编码器损坏。
		查询	- 动态
		影响	- 转速停止信号。 - 向 “\$ALARM_STOP” 输出低信号。 - 封锁所有激活命令。
		应急措施	- 检查编码器信号线。 - 检查电机、旋转变压器。 - 必要时更换 RDW。
103		提示文字	监视器插补循环**
		原因	- 在 DP_RAM 中 DSE 没有触发的软件监视器。
		查询	- 动态
		影响	- 最大制动。 - “\$ALARM_STOP” 输出低信号。 - 封锁所有激活命令。
		应急措施	- 更换 DSE 或者 MFC。 - 软件错误。
104		提示文字	DSE 同步出错**
		原因	- 尽管伺服控制被激活 DSE 不承认进给命令值。(一个插补周期内)
		查询	- 动态
		影响	- 转速停止信号。 - “\$ALARM_STOP” 输出低信号。 - 封锁所有激活命令。
		应急措施	- 在 DSE 或 PC 范围内出故障。 - 软件错误。

105		提示文字	传输出错 DSE-RDW**
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - RDW-DSE 之间的导线断路。 - 传输故障。
		查询	- 动态
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 转速停止信号。 - 输出端“ALARM_STOP”O 巡回。 - 封锁所有激活命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 检查检测信号线的屏蔽情况。 - 检查 DSE-RDW 串行接口。
106		提示文字	进行校正**!
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 重新启动后位置实际值相差太大，并且传感器无法进行校正。因为没有执行传感器定位。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时。 - 校正时。
		影响	- 封锁所有激活命令。
		应急措施	- 进行校正。
107		提示文字	由刻度调节引起的急停。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 刻度调节软键被压 - 赋值“\$TURN=1” - 编码器安装，绝对或增量 - 当“\$TURN”指令在执行时。 - 紧急制动。 - “\$ALARM-STOP”输出 0 信号。 - 全部命令被封锁。 - 退出校正菜单，按压取消键两次。
		查询	
		影响	
		应急措施	
108		提示文字	动力制动激活。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 如果控制器识别到要求转速停止的信号，控制器给出一个状态提示“DYNAMIC BRAKING ACTIVE”，该提示将保持至所有的轴都停下为止。
		查询	- 动态。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 当机器人停下时。提示“DYNAMIC BRAKING ACTIVE”将被复位。而不会给出后续提示。
109		提示文字	清除快速测量输入@P1@。
		原因	- 快速测量开关被接通。
		查询	- 在快速测量时。
		影响	- 当测量刀具被释放时，快速测量被激活。
		应急措施	- 释放测量刀具。

110		提示文字	前进轨道的侧面不能连接外部轴。
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 在较高速移动侧面中外部轴的联接。 - 在命令和程序执行中。
111		提示文字	TEPRO 没有活动。
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - SBC 没有较长的发送信号到 KRC 动态。 - SBC 接口无法工作。 - 重新初始化。
112		提示文字	病句\$TOOL: 运动包络线监视是不可能的。
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 当运动包络线监视被激活产生“\$TOOL”病句。 - 动态。 - 没有。 - 赋值“\$TOOL”或断开运动包络线监视。
113		提示文字	数值范围溢出**
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 无限定轴的实际值溢出: 实际值$>+/- 90 \cdot 10E15$ 增量或者 $- 99999000 < \\$ REVO_NUM < 999999000$。 - 在内插循环过程中动态进行。 - 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。 - 把相应的轴转回去或者对它重新校正。
114		提示文字	运动包络线编号.@P1@ 违法。
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 当 TCP 是内部运动包络线时用 MODE INSIDE STOP 表示, TCP 是外部运动包络线时用 MODE OUTSIDE STOP 表示。 - 动态。 - 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。 - 断开运动包络线或用键接通 KCP 而不顾运动包络线, 释放 T1 方式。
115		提示文字	驱动进给工作包络线%1。
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 当 TCP 是内部运动包络线时用 MODE INSIDE STOP 表示, 当 TCP 是外部运动包络线时用 MODE OUTSIDE STOP 表示, 且不顾运动包络线。 - 动态。 - - 释放工作包络线。

116		提示文字	DSE 监视命令**。
		原因	- DSE 没有执行命令。
		查询	
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 检查 DSE、MFC 范围的硬件。
117		提示文字	转矩过载 @P1@。
		原因	
		查询	
		影响	
		应急措施	
118		提示文字	散热器温度**
		原因	- 伺服输出级电路的散热器上的热敏开关由于输出级晶体管过热而闭合。
		查询	- 动态
		影响	- 信号斜坡停止；程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。 - 清洁散热体。
119		提示文字	电机温度**
		原因	- 电机绕组中的 PTC-元件（测量电阻）动作（电机温度过高）。
		查询	- 动态
		影响	- 信号斜坡停止。程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。 - 编程设定更多的移动暂停。
120		提示文字	确认. 电机封死**
		原因	- 一旦速度调节器给出的力矩设定值超过最大的力矩设定值的 30 %。以及在达到大约 0.75 的 I^*t 值[(矩设定值/最大力矩设定值)*秒]时控制器就关断 (I^*t 监视)。
		影响	- 信号斜坡停止。程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。 - 检查轴的活动情况。
121		提示文字	电流过大**
		原因	- 每根轴的电流都受到监视并且在电流输出过大时触发放大器内部的电流保护装置。
		查询	- 动态
		影响	- 信号动态斜坡停止。程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。

122		提示文字	制动故障**
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 制动器的电缆短路、过载以及断路。 - PM6 型号的设备，其所有的轴都由一个制动器驱动装置供应。
		查询	- 动态
		影响	- 信号斜坡停止。程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。
123		提示文字	电压过低<轴号>
		原因	- 伺服输出级的内部工作电压（+15V）将受到监控。电压过低时将出现无电压的信号。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。
124		提示文字	电压过高<电源模块号>
		原因	- 中间电路电压过高。起因可能是镇流电阻损坏、镇流保险损坏、驱动模块损坏以及制动信号斜坡太陡等。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。程序处理停止。
		应急措施	- 排除故障。通过操作控制屏上的确认键对故障信号复位。
125		提示文字	i^2-t 监控中，电机过流。
			<字符串 2>s 后的<字符串 1>超过 100 %
		原因	- 轴过载。（极限电流值被列于机床数据“\$CURR-MON”中
		查询	- 动态
		影响	- 缓冲制动，当前命令被限制
		应急措施	- 减小负载
126		提示文字	超过调节极限<轴号>
		原因	- 跟随误差过大。轴没有跟随指令值移动。
		查询	- 在位置调节器中动态进行。
		影响	- 转速停止信号。
		应急措施	- 检查轴。
127		提示文字	<轴号>非同步附加轴
		原因	- 附加轴以异步轴形式运转。
		查询	- 动态。
		影响	
		应急措施	

128		提示文字	非同步异步轴的软件限位开关<移动方向><轴号>。
		原因	- 异步轴沿正或负向运行时碰到软件限位开关。
		查询	- 如果轴以异步轴形式运转，软件限位开关受动态检查。
		影响	
		应急措施	
129		提示文字	i^2-t 监控中，电机过流。<字符串 2>s 后的<字符串 1>超过 95 %
		原因	- 轴过载。（极限电流值被列于机床数据 “\$CURR-MON”中。
		查询	- 动态。
		影响	- 缓冲制动，当前命令被限制。
		应急措施	- 减小负载。
130		提示文字	打开 K1 时接点失败<KPS number>。
		原因	- K1 接点被焊接。
		查询	-
		影响	- 电源不能断开。
		应急措施	- 更换接触器，KPS。
131		提示文字	总线电压充电单元故障<KPS 号>。
		原因	- KPS 上的光电耦合器电流不合适。
		查询	-
		影响	- 中间电路不能被接入。
		应急措施	- 调换 KPS。
132		提示文字	制动故障<轴>。
		原因	-
		查询	-
		影响	- 轴不受控制。
		应急措施	- 换电机。
133		提示文字	实际速度的监控@P1@。
		原因	- 电路故障： - 两个轴的机电缆被交换。 - 轴分配错误。 - 电源模块损坏。 - 分解器未受控。
		查询	- 动态。
		影响	- 机器人静止。
		应急措施	- 调整控制环的相应误差。

134  提示文字 DN CH...快速书写 MACID IN INI 文件错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 -

135  提示文字 DN CH...模式错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 -

136  提示文字 DN CH...辅助错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 -

137  提示文字 DN CH...固件（软硬件相结合）错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 -

138  提示文字 DN CH...硬件错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 - 更换接触器，KPS。

139  提示文字 DN CH...总线错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 -

140  提示文字 DN CH...看门狗错误。

原因 -

查询 -

影响 -

应急措施 -

141		提示文字	DN CH...用户错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
142		提示文字	DN CH...配置方式被激活。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
143		提示文字	lxt 伺服驱动%1 的值超过%2%% 。
		原因	- 如果伺服驱动的 lxt 监控详细警告值被超过，机器人肯定会停止； 当 100%的最大值被超过时，驱动伺服系统将不起作用。
		查询	- 动态，驱动伺服系统的警告位。
		影响	- 机器人在受控方式下被停止。
		应急措施	- 校验负载值。 - 如果需要，可减少机器人的负载周期（等待时间）。 - 使用功率大的机器人。
146		提示文字	放大器错误%1。
		原因	- 辅助轴和相关的主驱动轴的驱动模式不协调。
		查询	- 动态。
		影响	- 不能移动。
		应急措施	- 关闭控制器，改变主驱动轴为合适的驱动模式并重新启动控制器。
147		提示文字	驱动自由轴工作包络线 NO.%1
		原因	- 机器人在工作包络线内（MODE INSIDE STOP）或工作包络线外 （MODE INSIDE STOP）并且包络线监视器不起作用。
		查询	- 动态
		影响	-
		应急措施	- 释放轴的工作包络线。

148		提示文字	轴包络线 NO.%1 被超越。
		原因	- 机器人在工作包络线内 (MODE INSIDE STOP) 或工作包络线外 (MODE INSIDE STOP) 内。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止, 全部相关命令被禁止。
		应急措施	- 断开工作包络线或者在 T1 方式并自由移动下而不考虑工作包络线监视器。
155		提示文字	<轴>取消辅助轴。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
200		提示文字	驱动部分尚未就绪
		原因	- 驱动模块、中间电路电压放电。
		查询	- 动态。
		影响	- 转速停止信号 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 接通传动装置。 - 检查驱动模块、DSE。 - 有紧急关断信号, 驱动回路被中断。
201		提示文字	许可开关已松开
		原因	- 当某个功能被激活 (某个轴的移动), 许可开关在运行方式 T1 或者 T2 时被松开。
		查询	- 动态
		影响	- 转速停止信号 - 封锁所有激活的命令
		应急措施	- 按压许可开关。 - 检查控制屏 (KCP)、安全逻辑电路。
202		提示文字	I/O 已结构变形。
		原因	- 经由 KCP 一个 I/O 口重新装载了命令。
		查询	
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
		应急措施	- 结构变形后, 正常的运行将恢复。

203		提示文字	全体运行封锁
		原因	- 输入端 \$MOVE_ENABLE 为 0 信号
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活命令
		应急措施	- 检查输入端。
204		提示文字	硬件限位开关 / + 24V 丢失
		原因	- 碰撞了硬件限位开关。
		查询	- 动态
		影响	- 转速停止信号。
		应急措施	- 短接硬件限位开关，并且将轴离开限位开关。
205		提示文字	软件限位开关 <移动方向><轴号>
		原因	- 所显示的软件限位开关已经沿显示的方向移动过。(这条提示仅对“机器人同步”有效)。
		查询	- 动态。
		影响	- 转速停止信号。 - 运行过的方向闭锁。
		应急措施	- 沿相反方向驶开 (不会转换到同机器人相关的坐标系统)。
206		提示文字	伺服参数 <轴>串行 <整数> 错误。
		原因	- 伺服文件里的参数是错误的
		查询	- 在装入机床数据时。
		影响	-
		应急措施	- 输入正确的参数。
207		提示文字	操作者保护 / 保护栅栏开着
		原因	- 在自动或者外部运行方式中，操作者保护功能被激发。 外围设备接口 (的输入端)。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 转换至运行方式 T1 或者 T2。(在这些运行方式下机器人不允许在信号 = 0 时运行)。 - 关闭保护栅栏。 - 检查输入端。
208		提示文字	ESC 安全回路故障。
		原因	- 紧急停止键被压下。 - 由软件引起的紧急制动。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。 - 全部已激活的命令被封锁。
		应急措施	- 检查急停按钮。 - 调整并确认故障。

209		提示文字	被动停止<RCP 或示教未定>
		原因	- 由于一个非激活的操作设备而停止（此信息只在一个激活的工作程序运行过程被停止时显示）。
		查询	- 动态
		影响	- 信号斜坡被停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示“被动停止”。
210		提示文字	停止键<RCP 或示教未定>
		原因	- 启动键或者某个方向键在按下停止键时被操作。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检查停止键。
211		提示文字	检查安全逻辑电路。急停时断开驱动装置。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
212		提示文字	- 感知器的写入错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
213		提示文字	BOSCH 写入错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
214		提示文字	一般驱动器错误<轴号>。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

215		提示文字	一般驱动器错误<轴号>。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
216		提示文字	驱动故障。
		原因	- 在停止键被压时，开始键或方向键被激活。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 检查停止按钮。
217		提示文字	通过 KRC 紧急关断(ALARM STOP)
		原因	- 紧急关断由 KRL 系统软件触发；有其它的严重错误发生。
		查询	- 动态
		影响	- 转速停止信号，激活的命令被闭锁。
		应急措施	- 排除提示的故障（严重错误）并且予以确认。
218		提示文字	反馈开关接通时间太长
		原因	- 正在制动的轴能量过高。
		查询	
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 电源模块反馈开关损坏。 - 程序中的制动信号斜坡过陡。
219		提示文字	箱内温度过高**
		原因	- 箱内温度升高超过允许的极限值。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 降低外部温度。 - 改变置放地点。 - 检查风扇。 - 清洁换热器。

220		提示文字	驱动触点关断，中间电路上仍加有电压!!!
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 驱动装置接触器脱落。中间电路中的能量足以保证符合轨迹的停止。注意中间电路中仍然有电! 大约 2 分钟之后中间电路被放电。然后出现提示“驱动部分尚未就绪。”
		查询	- 动态
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 重新接通传动装置。 - 检查驱动电路是否有错误。
221		提示文字	运行状态非法
		原因	- E2 触点处于自动运行方式。
		查询	
		影响	
		应急措施	
222		提示文字	电源模块**奇偶错误
		原因	- 在读电源模块寄存器时，连续出现五次以上的奇偶错误。
		查询	- 动态
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 驱动模块接口受干扰太严重或者驱动模块被破坏。检查导线、检查屏蔽线、更换驱动模块。
223		提示文字	电源模块的轴卡**没有或者错误插入
		原因	- 轴卡错误地接插或者没有全部接插到电源模块中。
		查询	- 开机启动。
		影响	- 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 正确地连接轴（电源高或低）。
224		提示文字	无电压
		原因	- 控制柜电压被关断，电网电压被中断。
		查询	
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 按照轨迹的紧急关断，校正数据的缓冲寄存，存储所有数据至 HDD.
		应急措施	- 检查电网电压。
225		提示文字	电机电缆**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

226  提示文字 散热器温度传感器故障。 **

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

227  提示文字 控制柜内温度传感器故障。 <轴号>

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

228  提示文字 驱动参数数据**错误。

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

229  提示文字 电机温度传感器故障。 <轴号>**

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

230  提示文字 驱动参数错误。 <轴号>**

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

231  提示文字 输入驱动<轴>同步错误。

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

232  提示文字 同步错误 驱动<轴>

原因 -
 查询 -
 影响 -
 应急措施 -

233		提示文字	<轴>没有电源
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
234		提示文字	一般驱动故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
235		提示文字	一般驱动故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
236		提示文字	一般驱动故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
237		提示文字	一般驱动故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
238		提示文字	一般驱动故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
239		提示文字	正在装载**伺服参数**
		原因	- 正在装载**驱动伺服参数
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

240		提示文字	断开电控柜。
		原因	驱动器伺服参数被装入，必须重新启动后才起作用。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
241		提示文字	伺服文件**DOES NOT FIT THE**不起作用**
		原因	伺服文件配置及参数不支持硬件。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 伺服硬件或伺服文件必须升级。
242		提示文字	硬件不起作用。
		原因	- 查看故障轴的有关信息。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 伺服硬件或伺服文件必须升级。
243		提示文字	DEF 的软件**没有合适的硬件或是 DSE 有故障。
		原因	- 在 DSEDSEAT 和 KR C1A/KS C2 中配置了错误的软件。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 配置合适的软件。
244		提示文字	**软件版本不正确。
		原因	- DSE 软件和系统没有同时工作。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 配置合适的 DSE 软件。
245		提示文字	伺服系统干扰 DSE**
		原因	- 总线电缆。 - 总线模块。 - 总线驱动器。
		查询	- 排除故障。
		影响	-
		应急措施	-
246		提示文字	伺服总线缓冲 DSE**, 没有缓冲和可能自动数据存储。
		原因	- 经由 KPS 上伺服总线的缓冲被激活。如果 KPS 的通信失败，缓冲不能激活并同时断开。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 与 KPS 重新建立通信。

247		提示文字	伺服总线干扰**。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
248		提示文字	伺服总线干扰**。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
249		提示文字	\$移动 - 使能输入 (1025) 没有被承认。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
250		提示文字	伺服参数错误。 <轴>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
251		提示文字	<变量>重复输出信号。
		原因	接口单元有两次输出信号。
		查询	- 在“电源接通”。 在机床数据编辑之后。 在机床数据装载之后。
		影响	- 无 RC 就绪。
		应急措施	- 重新发送变量值。
252		提示文字	<变量>接口输入/输出赋值出错<改正索引>。
		原因	- 配合部分的输出端被双重占用。
		查询	- “开机” - 在编辑机器数据之后。 - 在读入机器数据之后。
		影响	- 无 RC 就绪。
		应急措施	- 纠正提示的机器数据。

253		提示文字	DSE 轴逼近出错<轴号>
		原因	<ul style="list-style-type: none">- 用机器数据 DES 通道[12]重占用了某个驱动接口或者询问了一个不存在的接口- DSE 损坏
		查询	<ul style="list-style-type: none">- “开机”时- 在编辑机器数据之后。- 在读入机器数据之后。
		影响	<ul style="list-style-type: none">- 无 RC 就绪。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none">- 纠正机器数据
254		提示文字	DSE 文件<程序号>不存在
		原因	<ul style="list-style-type: none">- 输入 RD_HWINF.INI 文件的 DSE 程序不存在。
		查询	
		影响	
		应急措施	<ul style="list-style-type: none">- 输入及更改 DSE 程序。
255		提示文字	<\$变量>无效值
		原因	<ul style="list-style-type: none">- 机器数据装载程序已经识别出该变量包含一个错误的数值。<ul style="list-style-type: none">a) 极值监视功能响应。b) 机器数据无逻辑联系。
		查询	<ul style="list-style-type: none">- “开机”时。- 机床数据编辑后。- 机床数据装载后。
		影响	<ul style="list-style-type: none">- 无 RC 就绪
		应急措施	<ul style="list-style-type: none">- 纠正赋值语句。
256		提示文字	检查机器参数!
		原因	<ul style="list-style-type: none">- 为连接机器人, 冷启动时装载机器数据是正确的。(它不能被确认)。
		查询	<ul style="list-style-type: none">- 冷启动时置位。
		影响	<ul style="list-style-type: none">- 无 RC 就绪。- 控制器处于基本状态, 换言之, 同机器数据相关的任务尚未产生。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none">- 编辑或者复制机器数据文件或者选择数据文件。

257		提示文字	用户数据含错
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 用户数据装载程序识别出某个变量包含一个错误值。 <ul style="list-style-type: none"> a) 极值监视功能失败。 b) 机器数据无逻辑联系。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时 - 在编辑用户数据之后。 - 在读入用户数据之后 (DEFDAT \$ SUSTOMPUBLIC)。
		影响	- 无 RC 就绪
		应急措施	- 纠正所显示的变量的赋值语句。
258		提示文字	选项数据含错
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 选项数据的程序识别出某个变量包含一个错误值。 <ul style="list-style-type: none"> a) 极值监视功能失败。 b) 机器数据无逻辑联系。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时。 - 在编辑选项数据之后。 - 在读入选项数据之后 (DEFDAT \$ OPTIONPUBLIC)。
		影响	- 无 RC 就绪。
		应急措施	- 纠正所显示的变量的赋值语句。
259		提示文字	**机器数据装载程序失败
		原因	- 由机器数据装载程序识别出的错误超出提示缓冲器的容量。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时。 - 在编辑机器数据之后。 - 在读入机器数据之后。
		影响	- 无 RC 就绪。
		应急措施	- 纠正所显示的变量的赋值语句
260		提示文字	用户程序装载程序退出
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 由用户数据装载程序识别出的错误超出提示缓冲器的容量。 <ul style="list-style-type: none"> a) 极值监视功能响应。 b) 机器数据无逻辑联系。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时。 - 在编辑机器数据之后。 - 在读入机器数据之后。
		影响	- 无 RC 就绪。
		应急措施	- 纠正所显示的变量的赋值语句

261		提示文字	选页数据装载程序退出
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 由选页数据装载程序识别出的错误超出提示缓冲器的容量 <ul style="list-style-type: none"> a) 极值监视功能响应。 b) 机器数据无逻辑联系。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时。 - 在编辑机器数据之后。 - 在读入机器数据之后。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无 RC 就绪。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 纠正所显示的变量的赋值语句
262		提示文字	<路径>机器数据含错
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 机器数据装载程序识别出某个变量带非法的值。 <ul style="list-style-type: none"> a) 极值监视功能响应。 b) 机器数据无逻辑联系。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时 - 在编辑机器数据之后。 - 在读入机器数据之后。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无 RC 就绪
263		提示文字	修正数据含错
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 修正数据的装载程序识别出某个变量包含一个错误值。 <ul style="list-style-type: none"> a) 极值监视功能响应。 b) 机器数据无逻辑联系
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 编辑修正数据之后开机，读入修正数据（DEFDAT \$ ROBCOR）之后。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无 RC 就绪
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 纠正所显示的变量的赋值语句
264		提示文字	<路径>修正数据装载程序退出
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 修正数据装载程序识别出的错误超出提示缓冲寄存器的容量
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - “开机”时 - 在编辑机器数据之后。 - 在读入机器数据之后。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无 RC 就绪。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 纠正所显示的变量的赋值语句。
265		提示文字	RDW 文件不存在<程序号>
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 输入 RD_HWINF.INI 文件的 RDW 程序不存在。
		查询	
		影响	
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 正确输入 INI 文件中的 RDW 程序。

266		提示文字	反馈电阻或风机温度过高<驱动模块号>
		原因	- 镇流电阻太烫。运行程序将无间断的动态加速并且制动。
		查询	- 动态
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 将等候时间输入程序，降低加速度。
267		提示文字	驱动模块监视器<驱动模块号>
		原因	- 对驱动模块的监视器断落。监视器每隔 0.125ms 由 DSE 触发。
		查询	- 动态
		影响	- 转速停止信号。
		应急措施	- DSE 和驱动模块范围内故障查找。
268		提示文字	DSE 存储器测试错误<DSE 号 1 - 4>
		原因	- 对 DSE 的 DP_RAM 存储器测试含错。
		查询	- 开机启动。
		影响	- 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 更换 DSE 或者 MFC。
269		提示文字	DSE<DSE 号 1 - 4>不存在
		原因	- MFC 上检测是否插有 DSE 的位未被置位，尽管该 DSE 上的轴已经赋值。
		查询	- 开机启动。
		影响	- 激活的命令被封闭。
		应急措施	- 插接 DSE，调换 MFC 或者 DSE。
270		提示文字	驱动模块赋值错误<轴>
		原因	- \$ PMCHANNEL 重复占用或者错误的通道。
		查询	- 在装载机器人机器数据时。
		影响	- 机器数据装载程序被中断。
		应急措施	- 修改 \$ PMCHANNEL。
271		提示文字	机器人 NO. **校验文件不符合**。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

272		提示文字	没有机器人数字编程。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
273		提示文字	有两个以上的校验文件。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
274		提示文字	检查机器人号。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
275		提示文字	设置机器人号 - 编机器人名。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
276		提示文字	对应机器人型号的机器号错误。
		原因	- 基于机器人存储的型号与机器号不对应。
		查询	- 运转。
		影响	-
		应急措施	- 装入正确的机器号。 - 重新编制机器人型号。
277		提示文字	自动复位。
		原因	- \$MOT-STOP-OPT=TRUE.机器人路径不对。 在 EXTERN 中, \$MOT-STOP (机器人不在路径上的标志) 已经由用户设置 (经由 GUI) 为 FALSE,因此机器人以加工速度在通道上自动移动。
		查询	-
		影响	- 仅一个信息 (在 EXTERN 的路径上机器人移动)
		应急措施	- 信息一旦被删除 BCO 立即延伸。

286		提示文字	警告：PC 风机没转。
		原因	- 尽管 PC 控制器的温度很低但不久将很危险。
		查询	- 动态。
		影响	- 没有。
		应急措施	- 检查 PC 风机或更换。
287		提示文字	PC 风机故障。
		原因	- PC 控制器得不到长时间冷却，长期工作将影起部件损坏。
		查询	- 动态。
		影响	- 机器人长期工作将会停在运行。
		应急措施	- 立即检查 PC 风机或更换。
288		提示文字	反馈电阻 %1 超温。
		原因	- 反馈电阻温度太高。 - 机器人反复加速而没有暂停。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 减少加速度，插入等待时间。
289		提示文字	风机过热 1 %
		原因	- 电气柜的两个风机有一个坏了。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 更换坏风机。
300		提示文字	工作方式变换。
		原因	- 运行方式选择开关处于无效的位置。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 转速停止信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 运行方式选择开关调至正确的位置，状态提示将随后被取消。

301		提示文字	测量激活被停止期间，移动将保持在试验状态。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
302		提示文字	*<命令名>激活
		原因	- OBJH 命令将被激活
		查询	- 命令处理。
		影响	- 无
		应急措施	- 等候，直至 OBJH 重新被释放为止。
303		提示文字	限值<信号名>。
		原因	- 相应的模拟输出端的值在标准范围之外，并且由此被限制在最大或者最小值上。
		查询	- 动态，在模拟输出端的写过程中。
		影响	- 无
		应急措施	- 该提示将一直存在，直至在模拟输出端的值处于标准范围之内为止，所以无限制功能。
304		提示文字	开机运行
		原因	- 开机运行菜单已经选定。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 不可能进行程序处理。
		应急措施	- 用 Recall 键离开开机运行菜单。
305		提示文字	完成编辑。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
306		提示文字	选择功能激活
		原因	- 重新选择时要求一个退出/连接操作。
		查询	- 命令处理过程 (RUN 命令)。
		影响	- 无
		应急措施	- 等候，直至连接过程结束为止，也就是说提示消失为止。
307		提示文字	完成编辑错误 - 有错误文件。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

308		提示文字	堆积方式：移动轴<轴><运动方向>进入位置。
		原因	- 4、5 轴以为堆积方式 (\$PAL-MODE=TRUE), 但没有在正确位置, 也就是说, A4=0 度 A5=90 度。
		查询	- 动态。
		影响	- 没有。
		应急措施	- 移动轴进入指定位置
309		提示文字	块选择：BCO 必须进入 T1/T2 范围。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1000		提示文字	用户存储空间被破坏 (**)
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1001		提示文字	内部错误 (提示数据未定义)
		原因	- 内部：该提示数据未放正确的位置。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1002		提示文字	停电后重新启动。
		原因	- 控制器被再次接通或重新送电。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1003		提示文字	平面溢出**
		原因	- CPU 计算时间超载。
		查询	- 动态
		影响	- 发生器停止。
			- 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。
		应急措施	- 脉冲周期提高。
			- 内插循环时间或者位置调节循环时间提高, 同提示的参数有关。

1004		提示文字	CAN 控制器 @P1@ 故障
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1005		提示文字	不再有系统存储空间
		原因	- 不再有执行“SHOWVAR”或者“SETINFO”指令所需的存储空间。(这两条指令要求控制器有一定的存储空间,其大小同输出置的长度相关。)
		查询	- 在表格处理过程中。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 存储并且删除不需要的程序。
1006		提示文字	不再有用户存储空间
		原因	- 在复制对象时不再有存储空间。
		查询	- 在命令处理时
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 删除不需要的对象。
1007		提示文字	通道**无法占用
		原因	- 选定的通道不能被占用。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 其它位置的通道开放(此情况只应出现在有关打印通道)。
1008		提示文字	控制器被引导。
		原因	- 控制器第一次被引导(停电后没有重新启动)。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1009		提示文字	没有绝对精确方式这个变换是不可能的。
		原因	- \$ABS-ACCUR=FALSE 并且\$ABS-CONVERT=TRUE 没有方式变换是不可能的。如果\$ABS-CONVERT 是 TRUE 那么\$ABS-ACCUR 也必须是 TRUE。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- \$ABS-ACCUR=TRUE 或\$ABS-CONVERT=FALSE

1010		提示文字	内部错误** “**, **”
		原因	- 内部测试 KRC - 软件
		查询	- 在 KRC 内部
		影响	- RC 就绪已经在运行时被撤消。
		应急措施	- 确认
1011		提示文字	在文件一行中存在语法错误<文件名>
		原因	- 在说明参数文件时有语法错误。(绝对精确机器人)。
		查询	- 当写入\$OPTION.DAT 或定义\$LOAD、\$LOAD-A3 时。
		影响	-
		应急措施	- 装入文件，引导控制器。
1012		提示文字	一般性错误: ** ** *
		原因	- 对象中出现某个函数未知的回复信息。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 通知用户服务部门。
1013		提示文字	文件<文件名>没有找到。
		原因	- 绝对精确机器人的参数文件无用。
		查询	- 当写入\$OPTION.DAT。
		影响	-
		应急措施	- 装入文件，引导控制器。
1014		提示文字	未知的 COMP 错误: **
		原因	- 编译软件识别错误。
		查询	- 在命令处理时
		影响	- 无
		应急措施	- 通知用户服务部门。
1015		提示文字	OBJH 错误: **
		原因	- OBJH 中出现内部错误。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 通知用户服务部门。

1016		提示文字	硬限位开关缺少 + 24V 电源
		原因	- 有监控功能的接口已发现硬限位开关被设置。
		查询	- 接口动态方式监控。
		影响	- 机器人紧急制动并封锁被激活的命令直到这个提示被确认。
		应急措施	- 移动机器人离开限位开关并确认提示。!!!警告!!! 正确的移动机器人离开限位开关是操作员的责任。
1017		提示文字	绝对精确机器人：仅在 T1 模式下这个变换是可能的。
		原因	- \$ABS_CONVERT=YRUE 并且不在 T1 模式下这个变换必须小心地带走。
		查询	-
		影响	- 斜坡制动。 - 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 设置\$CUSTOM.DAT 中的变量\$ABS-CONVERT 为假或选择 T1 模式。
1018		提示文字	读 IDF 文件时出错。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1019		提示文字	用这个机器人型号堆积方式是不可能的。
		原因	- 堆积方式仅用于装有地板 - 天花板的机器人。如果\$ROBROOT A 或 B<>0, 堆积方式是不可能的。
		查询	- 写功能。
		影响	- 最大限度的制动。
		应急措施	- 输入正确的\$ROBROOT 或\$PAL-MODE=FALSE。
1020		提示文字	内部错误**(**, **)
		原因	- 内部软件错误。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1021		提示文字	**存取时出现内部错误
		原因	- 在对一个对象进行存取时，出现内部错误(Q 提示已经就绪)。此动作无法正确执行。
		查询	- 在对象处理过程中。
		影响	
		应急措施	

1022		提示文字	连接**ACR 退出
		原因	- 激活的操作设备与 KCR 之间的联系被中断,直到在试运行的过程中一个移动指令被执行完。
		查询	- KBE
		影响	- 发生器停止。
		应急措施	- 重新接通联系。
1023		提示文字	读收堆栈溢出
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1024		提示文字	读 INI 文件时出错** **
		原因	- INI 文件含错。
		查询	- 在系统启动时。
		影响	- 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 修改 INI 文件。
1025		提示文字	配置输入/输出驱动程序错误**
		原因	- INI 文件有错误
		查询	- 在系统启动时。
		影响	-
		应急措施	- 检验 io_int.ini。
1026		提示文字	数字式输入端读数口错误: **
		原因	
		查询	
		影响	
		应急措施	- 检验输入/输出部件。
1027		提示文字	数字式输出端输出口错误: **
		原因	
		查询	
		影响	- 发生器停止。
		应急措施	- 检查相应的输入/输出硬件设备。
1028		提示文字	重新启动输入/输出端 (I/O) 时出错**
		原因	- 区域总线错误仍然存在。
		查询	
		影响	- 总线输入/输出仍然无法进行。
		应急措施	- 排除区域总线故障 (硬件)。

1029		提示文字	SEN:**
		原因	- 传感器的提示信息，不需要为此信息停止。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1030		提示文字	SEN:**
		原因	- 传感器故障，此故障要求信号斜坡停止。
		查询	
		影响	- 设定传感器特性。
		应急措施	
1031		提示文字	SEN:**
		原因	- 传感器故障，此故障要求信号斜坡停止。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1032		提示文字	SEN:**
		原因	- 传感器故障，此故障要求信号斜坡停止。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1033		提示文字	读错误。驱动器: ** **
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1034		提示文字	写错误，驱动器: ** **
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1035		提示文字	单一的 - 最小运动: 最大. 方向错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

1036		提示文字	检查安全逻辑. 在紧急停在时断开驱动。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1037		提示文字	局部紧急停止按钮被按下。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1038		提示文字	错误的操作模式。
		原因	- 在 AUT 或 EXT 中开始减少被加压。仅用于 T1 或 T2 方式。
		查询	- 命令执行。
		影响	-
		应急措施	-
1039		提示文字	不能向后移动: 沿轨迹空运行。
		原因	- 已经执行的运动全部被记录。
		查询	- 命令执行。
		影响	-
		应急措施	-
1040		提示文字	不能向后移动: 没有轨迹。
		原因	- 没有点来执行并且前进方向已被记录或轨迹不对。
		查询	- 命令执行。
		影响	-
		应急措施	- 向后运动。
1041		提示文字	软件 PLC:**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1042		提示文字	ACKN K1 在打开<KPS 号>时出错。
		原因	- K1 接触点粘连。
		查询	-
		影响	- 电源未接通。
		应急措施	- 更换接触器, KPS.

1043		提示文字	ACKN 总线电压充电器有故障。 <KPS 号>
		原因	- KPS 上的 optocoupler 没有寄存电流。
		查询	-
		影响	- 中间电路不能装置。
		应急措施	- 更换 KPS
1044		提示文字	ACKN 闸有故障。
		原因	- 闸已磨损。
		查询	-
		影响	- 轴将无控制。
		应急措施	- 更换电机。
1045		提示文字	伺服独立的命令执行。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1046		提示文字	在 AUT/EXT 中输出模块被激活。
		原因	- 变量\$BLK-IO-AUT 被设置成 TRUE (AUT/EXT 中的设置输出被封锁)。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1047		提示文字	仅在测试方式下伺服独立命令执行是可能的。
		原因	- 在运行方式 # AUT 或 # EXT 下模拟是不允许的。
		查询	-
		影响	- 没有程序执行/模拟可能。
		应急措施	-
1048		提示文字	ACKN.输出监控 DC 总线电压 KPS: **
		原因	- KPS 的 DC 总线电压过载。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1049		提示文字	在自动清除状态中 PROFIBUS 校正。请执行复位命令。
		原因	- 在 PROFIBUS 中的总线错误。选择自动清除来设置。这个方法是总线不能长久的再次自动启动。必须 PROFIBUS 复位。
		查询	-
		影响	- 自从总线不能再次启动自动，执行复位是必须的。相应的选择不能设置。
		应急措施	- 纠正总线错误并通过菜单执行复位。

1050		提示文字	PROPIBUS:主电路故障。***
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1051		提示文字	PROPIBBUS:辅助电路故障。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1052		提示文字	KCP:CAN 总线故障。
		原因	- CAN 总线传送错误。
		查询	- 示教未定任务。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
		应急措施	- 确认。
1053		提示文字	CP VEL.减少点** **BY**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1054		提示文字	ACKN.DN CH**模块太多错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1055		提示文字	轨迹缓冲器是空的，开始向后扫描。
		原因	- 因为向后运动而空扫描。开关转换到扫描方式。
		查询	- 当 START 没有被按下时。
		影响	- 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 确认。
1056		提示文字	ACKN. 伺服总线 DSE-NO.: <DSE no.>共享者 NO.:<IBS 装置>不知道。
		原因	- 一个不支持的装置被插入总线。
		查询	- 数据存贮设备 ID 号，装置 ID 号。
		影响	-
		应急措施	- 将装置从总线系统上拿走。

1057		提示文字	Ackn.电机相序错误<轴>
		原因 查询	<ul style="list-style-type: none"> - 备份电池电压太低。 - 在“电源接通”。 - 动态。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在电源接通时—>自动的常规复位，并出现“用户存储器被删除”提示（机床数据，用户数据，应用程序必须重新装入）。 - 动态—>无。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 更换电池。更换之后，出现提示“Ackn.check accumulator” —> 确认。
1058		提示文字	BCO 移动：按住开始增加
		原因 查询	<ul style="list-style-type: none"> - 试图用开始减少来带出 BCO 移动。 - 当开始减少被按住。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 机器人不能启动。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 使用 START PLUS 或在 BACKWARD.INI. 中设置固有的 - BCO=TRUE
1059		提示文字	子程序完成：跳转动作
		原因 查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在返回动作期间，遇到了已运行完的子程序。 - 每次在向后动作被启动以前。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 激活的命令被封锁。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 确认。
1060		提示文字	合并中没有\$BWDSTART。刀具和基础信息没有建立。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 用扫描的方法向后移动。作为在移动合并中的第一条指令，\$BWDSTART 必须被编制。从这个直线开始，直到全部指令被执行完。（在返回移动被执行之前）。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 每次在返回移动开始之前
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 激活的命令被封锁。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 纠正程序或在 BACKWARD.INI 中设置 BACKWARDSTART=FALSE 在这种情况下，无论如何，在返回运动期间基础和刀具交换不能执行。
1061		提示文字	以确定的斜坡制动紧急停止。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 如果当动力紧急停止发生，准备好的斜坡制动被使用，这样一来机器人将得到关注。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 如果当动力紧急停止发生时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 紧急停止制动，机器人比基于动力方式更快。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 校验并纠正负载数据

1062		提示文字	Ackn.第二电机电缆没有连接。
		原因	- 第二电机电缆没有连接或连接不正确。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
<hr/>			
1063		提示文字	反馈电阻超温 % 1
		原因	- 反馈电阻温度高。 - 机器人在运动过程中没有暂停且被高速循环调用和制动。
		查询	- 动态。
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
<hr/>			
1064		提示文字	Ackn.: 风机超温 % 1
		原因	- 电气柜中两个风机中的一个有故障。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 确认提示。
<hr/>			
1065		提示文字	Ackn 主板过热。
		原因	- 电气柜的风机有故障。
		查询	- 环境温度太高。
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
<hr/>			
1066		提示文字	主板温度达到了警告值。
		原因	- PC 控制器的冷却尽管是充足的，但是很快将发热。
		查询	- 动态。
		影响	- 没有。
		应急措施	- 检查风机。 - 更换风机过滤器。
<hr/>			
1067		提示文字	主板没有温度监控。
		原因	- 底板没有提供温度监控。
		查询	- 以前。
		影响	- 没有监控。
		应急措施	- 更换底板。 - 断开温度监控。

1068		提示文字	联络母线：看门狗时间到。
		原因	- 在时间定义中联络母线驱动器读功能不能被调用。
		查询	- 动态。
		影响	- 输入和输出没有设置。
		应急措施	- 结束看门狗（改装 I/Os）。 - 控制器电路板无电。 - 看门狗循环时间可能太少。 - 自从驱动器的读功能没有循环调用，KRC 系统失败。
1071		提示文字	电机的转矩 %1 被超载。
		原因	- 电机轴的转矩没有维持，机器人在某点保持停止。
		查询	- 在路径编制时没有循环。
		影响	- 解释程序停止。
		应急措施	- 纠正或减少负载数据。 - 校验机床数据。
1072		提示文字	制动的转矩 %1 被超载。
		原因	- 电机轴上的制动转矩没有维持，机器人在某点保持停止。
		查询	- 在路径编制时没有循环。
		影响	- 解释程序停止。
		应急措施	- 纠正或减少负载数据。 - 校验机床数据。
1073		提示文字	命令传动机构转矩 %1
		原因	- 传动机构转矩超载，由动态数据 \$DYN-DAT() 决定。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。 - 输出端 “\$ALARM-STOP”0 信号。 - 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 校验负载数据必要时可减少，减少设置的加速度、速度；确认提示。

1074		提示文字	命令电机转矩 %1
		原因	- 电机转矩超载，由动态数据\$DYN-DAT()决定。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
			- 输出端 “\$ALARM-STOP”0 信号。
			- 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 校验负载数据必要时可减少，减少设置的加速度、速度；确认提示。
1075		提示文字	最大的动能 %1
		原因	- 碰撞的动能可能超载，由动态数据\$DYN-DAT()决定。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
			- 输出端 “\$ALARM-STOP”0 信号。
			- 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 校验负载数据必要时可减少，减少编制的速度；确认提示。
1078		提示文字	Ackn. 伺服系统 DSE-NO.%1 贡享者 NO.%2 没有利用。
		原因	- 伺服总线的驱动数据太低。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
1079		提示文字	Ackn. 伺服系统 DSE-NO.%1 贡享者 NO.%2 没有利用。
		原因	- 伺服总线的驱动数据比机床数据定义的高。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
1100		提示文字	静止<轴号>
		原因	- 轴从静止位置开始，进行同机器参数相关的移动。定位窗 (\$ IN_POS_MA) 乘以静止窗口，减去因子 (\$ IN_STILL_MA)。
		查询	- 当机器人“在位置”时。
		影响	- 转速停止信号。
			- 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。
			- 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检查机械。
			- 检验输出极限及电机制动器。
			- 确认提示。

1101		提示文字	设置的加速度超出了允许的范围<轴号>
		原因	- 设置的加速度超出了允许的范围; 例如: 当直角坐标式的移动经过奇点的时候。
		查询	- 动态。
		影响	- 转速停止信号。 - 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验通道 $\alpha 5$ 处的工作程序 (奇点)。 - 降低轨迹速度。 - 降低轨迹加速度。 - 确认提示
1102		提示文字	设置的速度超出了允许的范围<轴号>
		原因	- 设置的速度超出了允许的范围; 例如: 当直角坐标式的移动经过奇点的时候。
		查询	- 动态
		影响	- 转速调整信号。 - 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 降低轨迹速度。 - 降低轨迹加速度。
1103		提示文字	TEPRO 数据交换缺失
		原因	- SBC 未及时发送动态数据。(TEPRO = 工艺过程)。
		查询	- 在执行传输任务过程中动态查询。
		影响	- 信号斜坡停止; SBC 接口中断。
		应急措施	- 重新开始初始化 SBC 工作程序, 并且修改 SBC 工作程序中的错误。
1104		提示文字	确认调节量<轴号>
		原因	- 超出了设定的机器数据 \$ COM_VAL_MI。位置调节器的输出进入限定范围。轴没有跟随设定值。
		查询	- 动态。
		影响	- 转速调整信号。 - 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验驱动模块。 - 如果此错误出现在多个轴上, 则需要检查制动装置 (PM 上的 LED)。
1105		提示文字	位置监视<轴号>
		原因	- 在设定的定位时间 \$ TIME_POS 内, 无法达到定位窗 \$ IN_POS_MA。
		查询	- 在定位过程中。

		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 转速停止信号。 - 封锁所有激活的命令。 - 在信息被确认之后，轴将达到位置。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 加大定位窗。 - 延长定位时间。 - 检验驱动模块。 - 确认提示。 - 检验机械。
1106		提示文字	刀具的重量不了解。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在 EMT 控制期间阻止运行没有被了解重量的刀具被携带。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在 EMT 控制期间。
		影响	-
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 了解刀具重量。
1107		提示文字	在 T1 方式下工作包罗监视器不与考虑。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在模式 T2,AUT,EXT 中尝试来定义变量\$WBOXDISABLE。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 动态。
		影响	-
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 变换操作模式
1108		提示文字	转速停止信号出错<轴号>
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 虽然按照设定值给出制动信号斜坡，但实际值并不变小。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 动态。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 短路制动。 - 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。 - 封锁所有激活的命令。
1109		提示文字	同 TEPRO 的数据交换含错
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - SBC 未及时取动态数据。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在执行传输任务过程中动态查询。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止；SBC 接口中断。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 重新将 SBC 工作程序 初始化。
1110		提示文字	传感器位置搜索。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在传感器位置搜索期间，传感器转换点被发现。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 命令设置。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 没有。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 没有。
1111		提示文字	DRIFT 完成。
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - DRIFT 被完成。
		查询	-

		影响	- 没有。
		应急措施	- 没有。
1112		提示文字	履行传感器位置搜索<轴号>
		原因	- 传感器位置搜索没有执行或没有\$ROBCOR.DAT。
		查询	- 命令设置时。
		影响	- 没有。
		应急措施	- 通知用户支援。
1113		提示文字	传感器位置搜索故障。<轴号>
		原因	- 命令“Sensor location search”: a) 轴没有被控制。 b) 上次控制传感器型号被调整。
		查询	- 当执行命令“ADJUST SENSOR”时。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 用 EMT 或拨动量规来控制轴。 - 通过复位来取消菜单。 - 确认提示。
1114		提示文字	校正顺序非法
		原因	- 同机器数据 \$ SEQ_CAL 相关，无法遵循校正顺序。
		查询	- 在校正时。
		影响	
		应急措施	- 使用 EMT 或者时钟来校正。 - 通过“Recall”，退出菜单。 - 确认提示。
1115		提示文字	伺服参数没有传送。
		原因	- 伺服参数没有传送到 DSE。
		查询	- 在定义 \$SERVOPARA 结构时。
		影响	-
		应急措施	- 正确地定义 \$SERVOPARA。
1116		提示文字	传感器调整故障。<轴号>
		原因	- 当选择好传感器后为增量或绝对传感器进行调整。
		查询	- 传感器调整期间。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 用 DIAL 或 TURN 调整轴。
1117		提示文字	TEORO 的不定期采样数据未释放
		原因	- 臂板信号封锁了不定期采样数据的存取。
		查询	- 在不定期采样的数据传输中。
		影响	- 信号斜坡停止；SBC 接口中断。
		应急措施	- 排除 SBC 工作程序中的错误。

1118		提示文字	TEPRO 的周期采样数据未被释放
		原因	- 臂板信号封锁了周期采样数据的存取。
		查询	- 在执行传输任务过程中动态查询。
		影响	- 信号斜坡停止; SBC 接口中断。
		应急措施	- 排除 SBC 工作程序中的错误。
1119		提示文字	TEPRO 的数据类型错误
		原因	- SBC 动态的发送错误数据。
		查询	- 在执行传输任务过程中动态查询。
		影响	- 信号斜坡停止; SBC 接口中断
		应急措施	- 排除 SBC 工作程序中的错误。
1120		提示文字	不完整的指令
		原因	- SBC 的接口未进行初始化。
		查询	- 在执行 KRL 接口指令时。
		影响	- 无
		应急措施	- 接口初始化。
1121		提示文字	数据交换
		原因	- 由于出现错误, SBC 停止进行数据交换。
		查询	- 在执行传输任务过程中动态查询。
		影响	- 信号斜坡停止; SBC 接口中断。
		应急措施	- 排除 SBC 工作程序中的错误。
1122		提示文字	模拟输出: 延迟减少
		原因	- 为带有延迟的模拟输出函数所设定的内部存储空间, 对于程序的延迟来说不够。
		查询	
		影响	- 程序编定的延迟时间将自动减少。
		应急措施	- 设置较短的延迟时间。
1123		提示文字	无法逼近
		原因	- 由于计算时间的缘故。逼近无法执行。
		查询	- 当在 IPO 中达到逼近标准时。
		影响	- 无
		应急措施	- 设置 \$ ADVANCE>O。
1124		提示文字	起始位置错误
		原因	- 1. EMT 校正不开始于刻槽之前。而是开始于刻槽之中。 - 2.用于 EMT 校正的电缆, 在传感器查找定位或者故障校正始卡住。
		查询	- 在命令处理时。

		影响	- 命令被退出。
		应急措施	- 1· 将轴置于正确起始位置。 - 2· 将 EMT 校正的电缆抽出。
1125		提示文字	EMT 测量探头出错
		原因	- 探头传输一个零信号，因为它未被准确固定。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令被退出。
		应急措施	- 检验探头上的螺丝连接。 - 连接 IR EMT。 - 检查 A3/数字式伺服电子电路板（DSE）的组件
1126		提示文字	被拒绝的停止命令
		原因	- 轴某个特定的时间区间内执行完停止指令之后停不下来。
		查询	- 助理命令的过程之后。
		影响	- 命令被退出。
1127		提示文字	校正完成<轴号>
		原因	- 试图再次校正一个已校正了的轴。
		查询	- 在处理命令的过程之后。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 通过“Recall”；来退出。 - 重复测量。
1128		提示文字	停止，近似值是不可能的。
		原因	- 因为编制或时间的理由近似值是不可能的。机器人停止是因为 \$STOP-NOUES=TRUE 被设置，并且运行模式 = T1 或 T2。
		查询	-
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 减少指令中的速度或加速度直到接近值。
1129		提示文字	ASYPTP 命令太多。
		原因	-
		查询	- 在 ASYPTP 的命令执行期间。
		影响	- 停止执行程序。
		应急措施	- 减少 ASYPTP 命令。
1130		提示文字	确认电机温度<轴号>
		原因	- 当电机温度升高到大于 155 度时。数字式伺服电子电路板（DSF）的组件将提示电机温度出错。
		查询	- 在内循环过程中动态进行。
		影响	
		应急措施	- 确认

1131		提示文字	ACKN.转矩过载<轴>
		原因	- 没有在指定的监控通道查找到电机监控的位置。
		查询	- 插补动态周期。
		影响	- 移动被停止。
		应急措施	- 核实负载数据，增加通道大小。
1132		提示文字	REFPV 确定轴<轴>
		原因	- 在 1 至 6 的参考点计算完毕之后输出。
		查询	- 在程序运行过程中。
		影响	- 无
		应急措施	- 无
1133		提示文字	齿轮扭矩过载<轴>
		原因	- 计算出的齿轮扭矩比最大允许的齿轮扭矩大。
		查询	- 插补动态周期。
		影响	- 运动和程序被停止。
		应急措施	- Reteach 点。
1134		提示文字	确认错误 6SC620<轴号>
		原因	- 在 Simodrive6SC620 驱动确认提示中，驱动模块或过程模块的错误。
		查询	- 动态。
		影响	- 无
		应急措施	- 确认信息。
1135		提示文字	扭矩模式超速<轴>
		原因	- 在扭矩模式时超速。
		查询	- 在扭矩模式中。
		影响	- 短路制动。
		应急措施	-
1136		提示文字	确认散热器温度<轴号: AX>
		原因	- 当散热器温度升高到大于 80 度时，数字式伺服电子电路板(DSF)的组件将提示散热器温度出错。
		查询	- 在内插循环过程中动态进行。
		影响	-
		应急措施	- 确认 - 清洁散热体。
1137		提示文字	EMT 校正范围超出
		原因	- 未发现刻槽，轴的位置在启动前处于刻槽之前。
		查询	-

		影响	- 轴处于停止状态。
		应急措施	- 运行查找校正位置，检查 EMT 和刻槽。
1138		提示文字	动力制动
		原因	- 如果在触发紧急关断时出现错误（只允许最大量（动力）制动），则将另外给出这条提示。
		查询	- 在做下列提示时：100、101、102、103、104、105、110、111、114、200、202、206、1100、1108。
		影响	- 最大量制动。
		应急措施	- 确认
1139		提示文字	同步动作无法执行<语句号>
		原因	- 在执行信号斜坡停止、按照轨迹的紧急关断信号斜坡或者发生器停止之后，带有变量“\$ M_TIME”或者“\$ M_TIME_APO”的同步动作程序引导出此提示信息。
1140		提示文字	STOP 时语句更换
		原因	- 与发生器停止或者按照轨迹停止的同时进行语句更换，并且此语句更换行为造成无法计算“\$ POS_RET”和系统时间，因此系统时间和“\$ POS_RET”是通过新语句的开始来确定的。
		查询	- （例如：动态的：在命令处理过程中；在校正时）。
		影响	- （例如：信号斜坡停止；程序处理停止，等等）。
		应急措施	- （例如：故障排除；采用正确操作步骤）。
1141		提示文字	TTS 不存在
		原因	- 工具坐标系统的 X 轴平行轨迹的正切线。（工艺三维坐标系（TTS）= 与工具有关的轨迹伴随三维坐标系）。
		查询	- 动态地在轨迹纠正计算的内插循环中
		影响	- 发生器停止。
		应急措施	- 此移动指令必须被重新编程，进行点的修正。
1142		提示文字	目的点偏差
		原因	- 精确定位点是有偏差地到达的。
		查询	- 在定位时，函数发生器被激活。
		影响	- 循环斜坡被停止。
		应急措施	- 必须修改“SCALE_IN”
1143		提示文字	参考点位移无效
		原因	- 因采用参考点位移而无法校正，因为它在“\$ ROBCOR.DAT”中无效。
		查询	
		影响	
		应急措施	

1144		提示文字	非法的刻槽形式
		原因	- 在进行 EGP 校正时, 校正刻槽不是 V 形或者 U 形的。
		查询	- 在进行 EMT 校正运行时。
		影响	- 信号斜坡停止; 校正运行将被中断。
		应急措施	- 更换 EMT 刻槽。 - 清洁 EMT。
1145		提示文字	确认数值范围溢出<电机方向><轴号>
		原因	- 某无限指定的实际值溢出。
		查询	- 在内循环过程中动态进行。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
		应急措施	- 重新校正相应的值。
1146		提示文字	确认电机被封死<轴号>
		原因	- 某 DSE 提示 I*t 监视结果。
		查询	- 在内插循环过程中动态进行。
		影响	
		应急措施	- 确认提示。
1147		提示文字	执行初始校正<轴号>
		原因	- 轴还没有进行初始校正就试图进行传感器位置搜索。
		查询	- 在为相应的轴选择功能 “dat-ueb” 时
		影响	- 传感器的位置搜索不到。
		应急措施	- 为相应的轴执行初始控制。(例如拨盘量规或 EMA 校正)
1148		提示文字	轴的联结比例故障<轴号>
		原因	- 当联结轴不在相同位置的时候, 试图为一个轴来 “扩大传感器的调整范围”, 在数据传输中照原样报告。
		查询	- 在为相应的轴选择功能 “扩大传感器的调整范围” 时。
		影响	- 不执行功能 “扩大传感器的调整范围”。
		应急措施	- 在数据传输中移动联结轴到相同位置。
1149		提示文字	不能调整程序<轴号>
		原因	- 尝试来执行传感器的调整或此轴没用装 KTL 编码器和 DSE。
		查询	- 为相应的轴选择功能 “扩大传感器的调整范围”。
		影响	- 不能调整传感器。
		应急措施	- 用 Recall 取消或用 EMT/拨盘量规校正轴。
1150		提示文字	数据传输故障<轴号>

		原因	- 为没有装 KTL 编码器和 DSE 的轴来进行传感器位置搜索。
		查询	- 为相应的轴选择传感器位置搜索函数。
		影响	- 轴不能进行传感器位置搜索。
		应急措施	- 用 Recall 取消
1151		提示文字	执行数据传送。<轴号>
		原因	- 试图为没有进行传感器位置搜索的轴来进行传感器调整。
		查询	- 为相应的轴选择功能“扩大传感器的调整范围”。
		影响	- 不能进行传感器位置搜索功能。
		应急措施	- 为相应的轴进行传感器位置搜索。
1152		提示文字	执行数据传输<轴号>
		原因	- 传感器位置搜索已经被执行。
		查询	- 当相应轴被选择“传感器位置搜索”功能并且按回车键时
		影响	- 无
		应急措施	-
1153		提示文字	起始点偏差
		原因	- 应该以一个传感器修正值来执行 PTP 移动。
		查询	- 在进行内插时。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 在开始执行 PTP 指令之前，必须降低传感器偏移量。
1154		提示文字	SBC 错误: <Watchd.,Transf.,Corr
		原因	- SBC 与 KRC32 之间通讯联系出现错误。
		查询	- 在执行 TEP 任务过程中动态进行。
		影响	- 最大制动。
		应急措施	- 检验 SBC (SW, HW)。
1155		提示文字	因为力矩超出而不能逼近
		原因	- 在开始执行逼近指令时，速度必须已在前一指令中被降低。 此语句的长度不够用来执行这一过程。
		查询	- 在移动设计中非动态的执行。
		影响	- 解释程序。
		应急措施	- 单语句指令通过下列方法加长： 在当前移动指令的目标点处缩短逼近半径。或者如果起始点被逼近，则缩短其逼近半径。 降低单句指令的速度和加速度。

1156		提示文字	无法逼近。PTP 轨迹设计有内部错误
		原因	- 逼近指令的设计规划出错。
		查询	- 在移动设计中非动态地执行。
		影响	- 取消逼近；执行精确位置。
		应急措施	- 略微修改特征数据（速度，加速度，逼近半径）。请于 KUKA 公司联系。
1157		提示文字	传动力矩过载<轴号><百分比>
		原因	- 轴的最大传动力矩静态过载.... %。
		查询	- 在移动设计中非动态地执行。
		影响	- 解释程序停止。
		应急措施	- 检查负荷数据（质量，重心，转动惯量）。
1158		提示文字	电机力矩静态过载<轴号><百分比>
		原因	- 轴的最大电机力矩静态过载... %。
		查询	- 在移动设计中非动态地执行。
		影响	- 解释程序停止。
		应急措施	- 检查负荷数据（质量，重心，转动惯量）。
1159		提示文字	PTP 轨迹设计有内部错误
		原因	- PTP 运行速度的规划中出错。
		查询	- 在移动设计中非动态地执行。
		影响	- 解释程序停止。
		应急措施	- 略微修改特征数据（取整因子，速度，加速度）。请于 KUKA 公司联系。
1160		提示文字	追踪（TRACE）：记录时间过长
		原因	- 在“TRACE.DEF”中的记录时间过长。没有足够的存储空间用于此记录。
		查询	- 在启动跟踪的时候。
		影响	- 跟踪结果不被记录。
		应急措施	- 缩短跟踪记录时间，或者减少通道数量。
1161		提示文字	实际速度的监控**
		原因	- 控制环错误： <ul style="list-style-type: none"> - 交换两个轴的电机电缆。 - 轴分配错误。 - 电源模块损坏。 - 传感器未校正。
		查询	- 动态。
		影响	- 机器人不动。
		应急措施	- 调整控制环的相应错误。

1162		提示文字	辅助轴不能单独控制。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1163		提示文字	轴不能联结（DSE/PM-通道配置）
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1164		提示文字	连接过程起作用。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1165		提示文字	轴联结错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1166		提示文字	轴未联结错误。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1167		提示文字	<轴>辅助轴没有联结。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1168		提示文字	<轴>辅助轴没有联结，移动不能进行。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1169		提示文字	<轴>辅助轴没有联结，校正不能进行。

		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1170		提示文字	ASYPTP 命令包含未联结的辅助轴。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1171		提示文字	\$ASYNCR-AXIS 的值包含未联结的辅助轴。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1172		提示文字	值不能改变，程序被选择。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1173		提示文字	确认. 偏差警告: 主 - 辅 % 1
		原因	- 主 - 辅之间的位置偏差已超过最低值
		查询	- 动态。
		影响	- 无
		应急措施	- 确认提示。
1174		提示文字	确认. 主 - 辅偏差报警 % 1
		原因	- 主 - 辅之间的位置偏差已超过中间极限值。
		查询	- 动态。
		影响	- 最大制动。
		应急措施	- 确认提示; 驱动器自动同步。
1175		提示文字	确认. 偏离主 - 辅临界值 % 1
		原因	- 主 - 辅之间的位置偏离超过上极限值。
		查询	- 动态。
		影响	- 最大制动。
		应急措施	- 相应轴的校正丢失。 - 轴的拨盘校正。

1176		提示文字	确认. 主 - 辅速度偏离 % 1
		原因	- 主 - 辅之间的速度偏离超过极限值。
		查询	- 动态。
		影响	- 最大制动。
		应急措施	- 确认提示。
1200		提示文字	确认. 紧急关断
		原因	- 曾经有过紧急关断。
		查询	- 动态。
		影响	- 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示。
1201		提示文字	缓冲器的蓄电池电压太低**
		原因	- 缓冲器的后备蓄电池电压过低。不要关断开关，直到电池被再充电为止。
		查询	- 动态。
		影响	- 无
		应急措施	- 确认提示。
1202		提示文字	确认 RDW <轴号>无法启动
		原因	- 状态提示的后续提示 “RDW 无法进行初始化”。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
1203		提示文字	确认 DSE<轴号>无法启动
		原因	- 状态提示的后续提示 “DSE 无法启动”。
		查询	- 开机启动。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 更换编码器。 - 确认提示。
1204		提示文字	确认 编码器电缆故障<轴号>
		原因	- 状态提示的后续提示 “编码器电缆故障”。
		查询	- 动态。
		影响	- 最大制动。 - 输出端 “\$ ALARM_STOP” 0 信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示。

1205		提示文字	确认 内插循环监视器<DSE 号>
		原因	- 状态提示的后续提示“内插循环监视器”。
		查询	- 动态。
		影响	- 最大制动。 - 输出端“\$ALARM_STOP”0信号。 - 封锁所有激活的命令
		应急措施	- 更换 DSE 或者 MFC。 - 确认提示。
1206		提示文字	确认 DSE 的同步信号出错<轴号>
		原因	- 虽然伺服控制器处于激活状态,但 DSE 在 1 个插补循环中没有收到进给命令。
		查询	- 动态。
		影响	-
		应急措施	- 确认提示。
1207		提示文字	确认 DSE-RDW 的传输出错<DSE 号>
		原因	- RDW_DSE 之间的导线断路。 - 传输故障
		查询	- 动态。
		影响	- 最大。 - 输出端“\$ALARM_STOP”0信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检查检测信号线的屏蔽情况。 - 检查 DSE-RDW 串行接口。 - 确认提示。
1208		提示文字	确认. 执行了校正<轴号>
		原因	- 是状态提示“PERFORM MASTERING”的后续提示。
		查询	- 动态。
		影响	- 封锁全部被激活的命令。
		应急措施	- 确认提示。
1209		提示文字	确认. 一般的伺服使能
		原因	- 在\$SERVO-RDY 中有一个低信号输入。
		查询	- 动态。
		影响	- 封锁全部被激活的命令。
		应急措施	- 确认提示。
1210		提示文字	确认. 一般的运行使能
		原因	- 在 \$ MOVE_ENABLE 为 中有一个低信号输入。
		查询	- 动态。

		影响	- 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示。
1211		提示文字	由软件限位开关引起的停止<电机方向> <轴号>
		原因	- 识别出软件限位开关（命令值）超限。
		查询	- 动态，与手动没关系。
		影响	- 最大制动。
		应急措施	- 必要时确认提示，将机器人向相反方向移动。
1212		提示文字	确认. 操作者保护/保护栅栏关闭
		原因	- 在自动或者外部运行方式中，操作者保护功能被破坏。
		查询	- 动态。
		影响	- 所有激活命令被激活。
		应急措施	- 确认提示。(机器人可以重新在自动或者外部的运行方式下启动)。
1213		提示文字	确认. 被动停止<RCP 或示教未定>
		原因	- 被动停止的触发信号已经确认提示“被动停止”。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 确认提示。(只可在确认的设备上进行确认)。
1214		提示文字	无电压
		原因	- 控制柜电压被关断。电网电压被中断。
		查询	-
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断，校正数据的缓冲寄存，存储所有数据至 HDD.
		应急措施	- 检查电网电压。
1215		提示文字	<命令名> <动作>
		原因	- OBJH 命令执行结束。
		查询	- 命令处理。
		影响	- 无
		应急措施	- 无
1216		提示文字	确认. 驱动错误<轴号>NO.:**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

1217		提示文字	确认. SBU-HPU 被连接输出。
		原因	- 在信号输入 “teach pendant plugged in” 中安全盒发现了一个错误。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。全部激活的命令被封锁。
		应急措施	- 确认提示。
1218		提示文字	确认. SBX-HPU 存放了输入。
		原因	- 在永久的输入单元中安全盒发现了一个错误，使其输入。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。封锁全部被激活的信号。
		应急措施	- 确认提示。
1219		提示文字	确认. SBX-HPU 被连接。
		原因	- 在信号 “teach pendant plugged in” 的双通道赋值中软件发觉了 (MPC 接口和安全合) 有不同的状态。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡制动。
		应急措施	- 确认提示。
1220		提示文字	确认. 由拨盘校正影起的急停。
		原因	- 拨盘校正的软键被按下。
		查询	- 当 \$TURN 指令被执行时。
		影响	- 动力制动。 - 全部激活的命令被封锁。 - 输出 “\$ALARM-STOP 0” 低信号；斜坡制动。
		应急措施	- 按压两次 RECALL 键。
1221		提示文字	确认. 驱动模块轴<轴号>没有或者错误插入
		原因	- 驱动模块上的轴错误接插或者没有全部接插。
		查询	- 开机启动。
		影响	- 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 将轴正确插入。 - 确认提示。
1222		提示文字	确认. 制动出故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1223		提示文字	确认. 电压过低<电源模块>

		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1224		提示文字	确认电压过高<电源模块>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1225		提示文字	确认电流过大<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1226		提示文字	确认 E<2 或 7 按键开关>开关关闭
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1227		提示文字	确认 E<2 或 7 按键开关>开关开启
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1228		提示文字	确认. 镇流开关接通时间过长**
		原因	- 欲制动的轴能量过高。
		查询	-
		影响	- 信号斜坡制动。
		应急措施	- 驱动模块的镇流开关损坏。 - 程序中的制动信号斜坡过陡。
1229		提示文字	确认. 驱动模块监视器<号>
		原因	- 对驱动模块的监视器脱落。监视器每隔 0.125ms 由 DSE 触发。
		查询	- 动态。
		影响	- 发生器制动。
		应急措施	- 在 DSE 和驱动模块范围内查找故障。
1230		提示文字	确认. 镇流电阻<号>或风机温度过高。
		原因	- 镇流电阻温度过高。在运行程序中无间断地动态加速并且制动。

		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡制动。
		应急措施	- 程序中插入等候时间，降低加速度。
1231		提示文字	确认箱内温度过高**
		原因	- 箱内温度升高超过允许的极限。
		查询	- 动态。
		影响	- 信号斜坡制动。
		应急措施	- 降低外部温度。 - 改变置放地点。 - 检查风机。 - 清洁热交换器。
1232		提示文字	确认. 电机电缆**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1233		提示文字	确认. 散热器的温度传感器故障。<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1234		提示文字	确认. 控制柜内部的温度传感器故障。<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1235		提示文字	确认. 驱动器参数<轴号>不对
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1236		提示文字	确认. 电机温度传感器故障<轴号>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

1237		提示文字	确认. 驱动器参数错误<轴号>**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1238		提示文字	确认. 同步错误。输入驱动<轴>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1239		提示文字	确认. 同步化错误驱动<轴>
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1240		提示文字	确认.<轴>没有电
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1241		提示文字	确认. i²t 监控, 机电缆的电流已超过 100 % <string>AFTER<string>
		原因	- 轴已超载。最大极限电流值被指定在机床数据\$CURR-MON”中。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动。激活的命令被封锁。
		应急措施	- 减少负载。
1242		提示文字	确认. i²t 监控, 机电缆的电流已超过 95 % **AFTER**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1243		提示文字	程序行**IN**太长。程序行被分割。
		原因	- 太长的程序行被分割（为了避免删除程序的 rest）
		查询	- 在行编辑时。
		影响	- 这一行被分割。程序被保留。
		应急措施	- 在专家模式下修改错误。

1244		提示文字	成功装载**伺服参数**
		原因	- 已完成伺服参数的装载。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1245		提示文字	确认伺服总线干扰 DSE**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1246		提示文字	确认伺服总线干扰 DSE**, 可能没有缓冲和自动数据存储。
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1247		提示文字	确认伺服总线干扰**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1248		提示文字	确认伺服总线干扰**
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1254		提示文字	确认. PC 风机故障
		原因	- PC 风机的速度低于报警极限并且立即由标称范围返回。
		查询	- 动态。
		影响	- 无
		应急措施	- 确认提示
1255		提示文字	确认. lxt 驱动伺服系统 %1 超过 %2 % 的值
		原因	- 如果驱动伺服系统的值超过 lxt 报警器的警告值, 机器人必须停止; 当 100 % 的最大值被超过驱动伺服系统将不工作。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 确认提示

1300		提示文字	奇偶性错误
		原因	- 奇偶性设定错误。
		查询	- 在数据传输过程中。
		影响	- 无。
		应急措施	- 检验操作设备(PC)的控制装置的奇偶性设置。
1301		提示文字	程序错误
		原因	- 在运行 LSV2 程序块时, 出现奇偶性监视程序未发现的传输错误。
		查询	- 在数据传输过程中。
		影响	- 无。
		应急措施	- 重复数据传输。 - 增加程序块的重复计数器。
1302		提示文字	通道无法接通
		原因	- 超出了程序块的监视时间。
		查询	- 在数据传输过程中。
		影响	- 无。
		应急措施	- 增加程序块的监视时间。
1303		提示文字	SCC 溢出
		原因	- 波特率设定过高 (SCC 表示串行数据通信控制器)
		查询	- 在数据传输过程中。
		影响	- 无。
		应急措施	- 降低波特率。
1304		提示文字	参考轴<轴号>不承认
		原因	- 涉及到了没有增加的轴。
		查询	- 在单轴运行期间。
		影响	- 列入了没有被引用的轴。
		应急措施	- 校正这个轴。
1305		提示文字	RCP 不能转换位置
		原因	- 传输过程太多 (最大 4 个)
		查询	- 传输期间。
		影响	- 无
		应急措施	- 等一个过程完成之后。 - 停止一个过程。

1306		提示文字	机器未准备就绪
		原因	- 导线损坏或者未连接。
		查询	- 设备未开机（例如：打印机）。
		影响	- 在数据传输过程中。
		影响	- 无。
		应急措施	- 检验导线和设备。
1307		提示文字	格式错误
		原因	- I-CPU 接口的硬件故障。
		查询	- 在数据传输过程中。
		影响	- 无。
		应急措施	- 更换多次出现此错误的组件（CPU 接口）。
1308		提示文字	通道在命令中无效
		原因	- 命令不支持通道。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 无。
1309		提示文字	不存在对象
		原因	- 在 KRC 中不存在的对象，无法被请求。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 选定了错误的对象。
1310		提示文字	对象选择过多
		原因	- 对象选择过多
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 在允许的数量范围内选择对象（大约 150 个）。
1311		提示文字	<目标名>复制不正确
		原因	- 在行编译时发现了错误。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 对象中出现错误标记。
		应急措施	- 修改对象。

1312		提示文字	<目标名>被占用
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 对象在此状态下无法被处理（对象已被占用）。 - 自从模块包中的最小对象被占用模块包就不能被连接。
		查询	- 模块无法连接，因为该模块的对象至少已有一个被占用。
		影响	- 在命令处理时。
		应急措施	- 无。
1313		提示文字	说明中含错
		原因	- 在“COPY”时，原信息和目标信息的协定不符。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 正确给出原信息和目标信息。
1314		提示文字	数据无效
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 扩展名无效。 - 使用了命令“COPY*.*”（此命令仅允许作用于目录）。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 正确给出扩展名。
1315		提示文字	<模块名>不是模块
		原因	- 此名称是一个目录名。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 取用其它模块。
1316		提示文字	在子程序中触发运行时间是不允许的
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在子程序中一个触发被定义是可能的(在运行主程序时不起作用)如果运行时间值被用来触发将是不正确的。
		查询	- 在程序运行期间。
		影响	- 斜坡制动，全部激活的命令被封锁。
		应急措施	- 修改参数，仅用于循环变量，确认提示。
1317		提示文字	不允许删除系统文件
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

1318		提示文字	无法处理对象描述
		原因	- 在从外部 COPY 的过程中，收到了无法处理的模块信息。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 检验接口软件。
<hr/>			
1319		提示文字	<目标>无法更正
		原因	- 给出了一个错误的对象扩展名（只允许“DAT”） - 试图传输或者编辑一个被保护的文件。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 选择数据列表。 - 将 I-CPU 上的 INI 开关置于位置 3。
<hr/>			
1320		提示文字	扩展名非法
		原因	- 在一个命令中给出的文件的扩展名非法（例如：编译 otto.src）。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 修改指令。
<hr/>			
1321		提示文字	<路径>不是目录
		原因	- 命令包含了错误的子目录（例如：dir/R1/otto/abc,/abc 非法）。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 修改命令。
<hr/>			
1322		提示文字	<模块>未被连接
		原因	- “UNLINK” 被应用于一个不是程序的对象。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 无
<hr/>			
1323		提示文字	<路径>错误的数据模块名或者扩展名
		原因	- 给出了错误的路径、模块名或者扩展名。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 修改命令。

1324		提示文字	<目标>不存在
		原因	- 某个不存在的对象被请求。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 建立对象。
1325		提示文字	<目标>无法处理
		原因	- 一个已被占用的对象被请求。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 解除占用 (/R1/CONFIG>DAT)。
1326		提示文字	<目标>: <错误数量>编辑出错
		原因	- 进行总编译的时候。在指定的对象中识别出显示的错误数量。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 修改错误。
1327		提示文字	<模块>连接出错
		原因	- 执行连接时, 在被指出的模块中识别出错误。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 查看被指出的模块的错误列表, 并且修改这些给出的错误。
1328		提示文字	文件不正确
		原因	- 用于 TTS 计算的模块不正确。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	-
1329		提示文字	通路不能存取导入的变量
		原因	- 查找路径未扩展到外部数据列表。
		查询	- 下命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 扩展查找路径。
1330		提示文字	原对象和目的对象一致
		原因	- 给出的原信息与目标信息所指的对象相同。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 无

1331		提示文字	<模块>不正确
		原因	- 在连接操作时选择了一个不正确的模块。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 排除所显示的模块中的错误（进行分析）
1332		提示文字	不能行选择：中断太多
		原因	- 在调出堆栈时不能在局部子程序进行块选择。也就是，超过了被承认或激活的最大中断数。
		查询	-
		影响	- 子程序不能进行块选择。
		应急措施	- 减少 KRL 的中断数。
1333		提示文字	<目标>不能删除
		原因	- 因为有写保护目标不能删除。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 无
1334		提示文字	定义的中断数大于 16
		原因	- 程序指令“中断接通”无法接通 16 个以上的中断。而被定义的中断太多。
		查询	- 程序处理时。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 减少中断数量。
1335		提示文字	<方式>已经选择
		原因	- 无法解除程序的连接；（模块被选定的状态为“运行”）
		查询	- 在命令处理中。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 退出程序运行（CANCELL）。
1336		提示文字	COR 仅用于数据列表
		原因	- COR 只在数据列表时允许。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 选择数据列表。
1337		提示文字	太复杂
		原因	- 从一个通道拷贝到其它通道（在 SWP1 中不允许）
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 无

1338		提示文字	语句无法修改
		原因	- 无法进行 TTS 计算或者 BASE 计算。(工艺三维坐标系 (TTS) = 与工具有关的伴随着运行轨迹的坐标系)。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	-
1339		提示文字	未知的外部提示 (<外部提示号>)
		原因	- 一条外部提示 (例如: 来自 CPU 接口、PSX) 无法被转换为 RCX 提示。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 确认
1340		提示文字	参照系统非法
		原因	- 手动参照系统用于该运动系统时非法。
		查询	- 在启动时。
		影响	-
		应急措施	- 转换参照系统(TRANSYS)。
1341		提示文字	参照系统没有被完整赋值
		原因	- 至少还有一个计算参照矩阵时所需的帧未被赋值。
		查询	- 在执行直角坐标式的行动命令时 (例如: MOV、PTP、LIN)。
		影响	-
		应急措施	-
1342		提示文字	工作范围出错
		原因	- 超出了工作区域限定的范围。
		查询	- 动态。
		影响	- 转速停止信号。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示。
1343		提示文字	同步调用不能编程
		原因	- 在 IRSTOPMESS 中, 如果调用同步功能, 用户将得到 \$Power-Fail 的反应。
		查询	- 在电源故障时。
		影响	- 无
		应急措施	- 修改应用程序。
1344		提示文字	机器人系统不能使用
		原因	- 第二机器人系统的机床数据被激活 (命令: \$HOME= "/R2")。
		查询	- 命令执行时。 - 程序执行时。
		影响	- 命令执行中

			<ul style="list-style-type: none"> a) 命令不执行。 - 程序执行时 - 斜坡制动。 - 全部激活命令被封锁。 - 改变机床数据。 - 确认提示。
		应急措施	
1345		提示文字	改变参考方向<轴号>
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在单轴回参考点时，错误的方向键被按下，依赖机床数据\$DIR-CAL。 - 全部轴被校正。
		查询	- 在返回参考点时。
		影响	- 在这个方向时，轴不能返回参考点。
		应急措施	- 用其它方向返回参考点。
1346		提示文字	不能校正顺序
		原因	- 校正顺序不能交错进行（依赖于机床数据\$SEQ-CAL）。
		查询	- 在校正时。
		影响	- 轴不能校正。
		应急措施	- 遵守校正顺序。
1347		提示文字	机器人未经校正
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在未经校正的机器人上选定了个工作程序（说明性提示）。 - 在未经校正的机器人上启动了一个工作程序。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。 - 在程序处理时。
		影响	-
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 校正机器人。 - 在程序处理过程中，必须将此提示确认。
1348		提示文字	<轴号>轴已同步
		原因	- 单轴返回参考点时，试图返回一个已经返回参考点的轴。
		查询	- 返回参考点时。
		影响	- 轴不能返回参考点。
		应急措施	- 选择下个没有返回参考点的轴。
1349		提示文字	机器人已经校正
		原因	- 所有的轴都已经被校正。
		查询	- 在校正时。
		影响	- 机器人已经校正。
		应急措施	- 动态。

1350		提示文字	已达 BCO
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在达到第一个位置之后，用户的程序被延伸。 - 在重新定位之后（\$ POS_RET、\$ AXIS_RET、\$ POS_FOR、\$ AXIS_FOR，等等）。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在执行 BCO 的时候。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 传递信号，表明 BCO 已经完成。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 无
1351		提示文字	漂移补偿失败
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 漂移补偿被停止信号而中断（停止键，提示引起停止）。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 持续漂移补偿循环期
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 漂移补偿失败（动力制动）。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 重复漂移补偿。
1352		提示文字	轴<轴号>被封锁
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 试图将轴向禁行的方向移动（由于软件限位开关造成的禁行）。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 将轴向其它方向运行。
1353		提示文字	非法的按键组合<KCP>
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在控制柜上<KCP>同时按了多个键。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 动态。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - KCP 的操作使用瞬时中止。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 松开 KCP 上的所有键。
1355		提示文字	要求许可开关
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在进行工作方式 T1 或 T2 时，未按许可开关的启动键或方向键。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 操作许可开关。
1356		提示文字	要求启动键
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 命令“START”被以文字方式输入。 - 需要按启动键才可执行此命令。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 操作启动键。 - 外部处理器：检验任务名称。

1357		提示文字	要求复位
		原因	- 在结束状态，进行程序的运行过程。
		查询	- 在命令处理中。
		影响	- 在处理命令的过程中。 a) 命令将不被处理。
			- 在程序处理过程中。 a) 信号斜坡停止。 b) 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 使用“复位 (RESET)”将工作程序复位。 - 在程序处理过程中，必须将此提示确认。
1358		提示文字	要求选择
		原因	- 未选定工作程序的情况下按了启动键。 - 在未给出路径名称或者未选定工作程序的情况下运行“RUN”。
		查询	- 操作启动键时。 - 在处理 RUN 命令过程中。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 选定工作程序。
1359		提示文字	无法确定 TTS
		原因	- 在寻找轨迹方向点时退出。(工艺三维坐标系 (TTS) = 与工具有关的伴随着运行轨迹的坐标系)。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	-
1360		提示文字	不允许选择
		原因	- 在程序中选择的话语不存在。
		查询	- 在命令处理中。
		影响	- 不执行命令。
		应急措施	- 选择正确的语句号。
1361		提示文字	接点转换致使停止
		原因	- 在手动或命令执行时接点设置已经被改变。
		查询	- 在命令处理中。
		影响	- 全部激活的命令被封锁。
		应急措施	- 确认提示。
1362		提示文字	因操作方式改变而停止
		原因	- 如果操作方式改变，动作过程将停止。
		查询	- 动态。
		影响	- 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。
		应急措施	- 确认提示。

1363		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	操作员控制部件损坏 - 因为 KCP 不能满足条件因而命令不能执行。 a) RCP 和固定的 KCP 需要 AUT 方式。 b) 不固定的 KCP 需要 T1 或 T1 方式。 c) 主机需要 EXT 方式。 - 命令处理时。 - 命令不能执行。 - 满足“激活”条件。
1364		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	输出了不许可的参数 - 子程序调用时涉及的参数被转移 - - - 修改程序，确认。
1365		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	PTP 运动不允许路径触发 - PTP 运动不允许路径触发。 - - 停止程序执行。 - 修改程序，确认，重新启动。
1366		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	不能用直角坐标系 - 当使用 5 轴机器人 (\$DEF-A4FIX=TRUE) 和堆码方式时无效 (\$PAL-MODE=FALSE)，仅用于 axis-specific target 的 PTP 方式。 - 在直线解释程序中。 - 移动过程将被按照轨迹的紧急关断停止。 -
1367		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	要求激活状态 - 只能从激活的操作设备来递交输入的命令 (操作方式 T1、T2。AUT)。 - 在命令处理时。 - 命令将不被执行。 - 激活操作设备。
1368		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	<操作员控制设备>已处于激活状态 - 被指出的操作设备处于激活状态。 - 在命令处理时。 - 命令将不被执行。 - 将被指出的操作设备置于非激活状态。

1369		提示文字	激活仅在<方式中>有效
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 对于 RCP 和位置固定的 KCP 需要工作方式 AUT。 - 对于位置不固定的 KCP 需要工作方式 T1 或者 T2。 - 对于主计算机需要工作方式 EXT。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 设置正确的工作方式。
1370		提示文字	被动停止
		原因	- 非激活的设备停止（此提示只显示在：当一个激活的工作程序运行过程已被停止）。
		查询	- 动态。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示（此提示只可在也处于被动态的情况下，由启动装置确认。）
1371		提示文字	被动设置而停止
		原因	- 在执行工作方式 T1, T2 并操作启动键或者方向键时，操作控制设备无效，此情况同样也发生在执行 BCO 运行时。
		查询	- 在处理命令的过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 激活操作设备。 - 确认提示。
1372		提示文字	过程激活
		原因	- 在激活的工作程序中，试图启动一个已经激活的命令。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序处理过程中。 - 在命令处理的过程中。 - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 等候处理结束。 - 停止激活的（正在进行的）处理。 - 在程序处理过程中，必须将此提示确认。
1373		提示文字	过程被占用
		原因	- 工作程序已经被选定。
		查询	- 在命令处理时。

		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序处理过程中。 - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> a) 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> a) 信号斜坡停止 b) 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 删除已经选定了的工作程序。 - 在程序处理过程中，必须将此提示确认。
1374		提示文字	过程被封死
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 所有被选定的工作程序的运行方式均为“DISABLED”，或者一个未被封死的工作程序已经结束。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被执行。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动程序运行方式。
1375		提示文字	命令非法
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 未知的命令。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在处理命令的过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 输入正确的命令。
1376		提示文字	激活的命令被封锁
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 存在一个可以造成激活命令闭锁的提示。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被执行。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 确认此命令。
1377		提示文字	命令执行没空
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 上一个命令仍在处理中。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被执行。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 退出命令。 - 等候，直到命令结束。
1378		提示文字	命令不在被处理状态
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 欲退出的命令已经被处理。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 无
1379		提示文字	退出命令
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 命令被退出。 - 在编辑过程中，调用相应的命令(ERASE、GET、FIND)之前，已通过编辑器核心在界面上选择了“退出”。

	查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。 - 在进行编辑时。
	影响	-
	应急措施	
1380	 提示文字	后台被占用<操作控制设备>
	原因	- 后台被其他使用者单独占用。
	查询	- 在命令处理时。。
	影响	- 在命令处理时。
	应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 在被显示的设备上解除单独占用。 - 在 \$ OPTION.DAT 中提供完整的说明。
1381	 提示文字	后台没空
	原因	- 已经有一个命令在后台被处理。
	查询	- 在命令处理时。
	影响	- 命令将不被处理
	应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 退出命令。 - 等候，直到命令结束。
1382	 提示文字	实施退出
	原因	- “断开 (BREAK)”指令被重复。
	查询	- 在命令处理时。
	影响	- 无
	应急措施	- 无
1383	 提示文字	**不是存储器转储
	原因	- 在写一个数据块(一个由控制器接受的文件或者由服务器建立的暂时文件)时,被确认在存储工具上不在有足够的存储空间。(硬盘)
	查询	-
	影响	-
	应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 整理存储空间! - (删除不需要的文件)。
1384	 提示文字	参数未被处理
	原因	- 在一个已经选定了的工作程序上,执行了带有参数指令“RUN”。
	查询	- 在没命令处理时。
	影响	- 参数将不被处理
	应急措施	- 退出工作程序,并且重新选择。
1385	 提示文字	出现协议错误
	原因	- 在操作设备或者输出设备的协议软件中出现错误。
	查询	- 在命令处理的过程中。
	影响	- 造成此命令从退出。
	应急措施	- 检验协议软件。

1386		提示文字	最大允许 10 个中断点
		原因	- 指定点大于了 10 个。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 减少中断点，直到允许的最大数。
1387		提示文字	变量过大
		原因	- 在指令“SHOW VAR”或者“SET INFO”中给出的变量过于复杂或者过长（例如：字段长于显示画面）。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 将字段分为多节。
1388		提示文字	<字符串>变量在方式<字符串>直线<字符串>中写保护。
		原因	- 在一个程序块中试图修改写保护变量。
		查询	- 在编程方式中。
		影响	-
		应急措施	-
1389		提示文字	选项<选项名>缺失
		原因	- 缺少选项。
		查询	- 在命令处理时
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 输入选项。
1390		提示文字	未考虑到园角
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 无
1391		提示文字	对复合元素存取非法
		原因	- 对于前值过程主过程跟踪（TRACE）的复合元素进行非法存取（例如：SHOW VAR \$ PRO_TRACE[5].NAME[2]）。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	-
1392		提示文字	过程状态至使写保护
		原因	- 在非法的程序运行状态下（激活，非激活，RC 就绪），对于“\$”变量进行写存取。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 设置合法的程序运行状态。

1393		提示文字	操作设备状态至使写保护
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 在错误设置的操作设备状态下, 写一个“\$”变量。 - 在命令处理时 - 命令将不被处理。 - 激活操作设备。
1394		提示文字	过程状态至使读保护
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 在非法的程序运行状态下(激活, 非激活, RC 就绪), 读一个“\$”变量。 - 在命令处理时。 - 命令将不被处理 - 设置合法的程序运行状态。
1395		提示文字	操作设备状态至使读保护
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 在错误设置的操作设备状态下, 读一个“\$”变量。 - 在命令处理时。 - 命令将不被处理。 - 激活操作设备。
1396		提示文字	程序未连接
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 选定了一个未连接的工作程序。 - 在选定工作程序时。 - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。 - 连接工作程序。 - 在程序处理过程中, 必须将此提示确认。
1397		提示文字	存储器请求的参数列表太大
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 程序的传输参数需要太多存储器。 - 在命令处理时。 - - 确认信息, 修改程序, 重新选择程序。
1398		提示文字	检查 rcp 选择器开关
		原因 查询 影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在从另一台操作设备选定或启动程序时, RCP 上的选择开关位置位于“RUN”。 - 在命令处理中。 - 命令不能执行。

1399		提示文字	提示不能被确认
		原因	- 一个状态（操作）提示的确认。
		查询	- 命令处理中。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 无。读提示。
1400		提示文字	不存在提示
		原因	- 在对一个不存在的提示进行文字确认时。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 无
1401		提示文字	下一语句的控制结构<语句号>
		原因	- 在一个检查结构中进行选择。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。 - 在识别结束时退出结构。
		应急措施	- 确认提示。
1402		提示文字	选择开机运行!
		原因	- 输入了一个仅在开机运行的模式中允许的命令。
		查询	- 在执行所有开机运行模式下的命令时。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 选择开机运行模式。 - 确认提示。
1403		提示文字	中断指令退出
		原因	- 在故障停止之后运行的中断程序中存在移动指令。在执行故障停止之后调用的中断模块中，不允许出现指令。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 更改中断模块。 - 确认信息。
1404		提示文字	编辑命令现在承认
		原因	- 用户在“编辑没有固有的语句选择”方式中和完成当前语句被承认之后编辑器是允许的。
		查询	- 命令执行时。
		影响	-
		应急措施	- 注释：现在可以编辑。

1405		提示文字	<目标名>写保护
		原因	- 对象处于写保护状态。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 检查对象状态，例如：分离或者退出对象。
<hr/>			
1406		提示文字	路径名称出错
		原因	- 路径名称中出错，例如：/R5
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 命令将不被处理。
		应急措施	- 检查路径名称。
<hr/>			
1407		提示文字	不执行编辑命令，先完成运动
		原因	- 在“编辑没有固有的语句选择”方式下，用户试图来编辑程序。 在运动指令时用户仍在查找。
		查询	- 命令执行时。
		影响	- 不能编辑。
		应急措施	- 再次按压启动键直到提示“Edit commands now allowed”出现。及可编辑。
<hr/>			
1408		提示文字	行编译或者还原分析出错。
		原因	- 提示被马上删除。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
<hr/>			
1409		提示文字	在 ISR 或 *.SUB 中没有触发许可
		原因	- 在中断或 SUB 方式下触发被激活。
		查询	- 程序执行时。
		影响	- 程序执行被停止，全部激活命令被封锁。
		应急措施	- 修改程序，确认提示。
<hr/>			
1410		提示文字	编程线不存在
		原因	-
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-

1411		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	语句选择超过了堆栈：下一个开始删除堆栈。 - 语句选择了在轨迹的外面。 - 在语句选择时。 - 当启动键被按下，堆栈向后运动被删除。 - 在按压启动键之前，使其它的语句选择在堆栈内部。向后移动之后才能被执行。
1412		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	轴<轴号>加速度未编程 - 程序数据“\$ACC_AXIS”未被赋值。 - 在开始执行一个 PTP 指令时。 - 封锁所有激活的命令。 - 相应改动工作程序。 - 确认提示。
1413		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	<轴号>速度未编程 - 程序数据“\$VEL_AXIS”未被赋值。 - 在开始执行一个 PTP 指令时。 - 封锁所有激活的命令。 - 相应改动工作程序。 - 确认提示。
1414		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	轨迹加速未编程 - 程序数据“\$ACC.CP”未被赋值。 - 在执行第一个 CP 指令时。 - 封锁所有激活的命令。 - 相应改动工作程序。 - 确认提示。
1415		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	轨迹速度未编程 - 程序数据“\$VEL.CP”未被赋值。 - 在执行第一个 CP 指令时。 - 封锁所有激活的命令。 - 相应改变工作程序 - 确认提示。
1416		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	导向加速度未编程 - 程序数据“\$ACC.ORI1”和“\$ACC.ORI2”未被赋值。 - 在执行第一个 CP 指令时。 - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。 - 改动相应工作程序。 - 确认提示。

1417		提示文字	导向速度未编程
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 程序数据 “\$VEL.ORI1” 和 “\$VEL.ORI2” 未被赋值。 - 在执行第一个 CP 指令时。 - 信号斜坡被停止。 - 封锁所有激活的命令。 - 确认提示。
1418		提示文字	<X,Y,Z,A,B.C >BASE 未编程
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 程序数据 “\$BASE” 未被赋值。 - 在一个用户工作程序中 - 在执行对一个直角坐标式的命令控制的全部置位之后。 - 在进行直角坐标式的移动时。 - 在命令处理的过程中 - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。 - 在处理命令的过程中 - 赋值与 “\$BASE”。 - 在程序处理过程中 - 改动相应工作程序 - 确认提示。
1419		提示文字	<X,Y,Z,A,B.C >工具未编程
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 程序数据 “\$STOOL” 未被赋值 - 在一个使用者的工作程序中 - 在执行对一个直角坐标式的命令控制的原始删除之后。 - 在进行直角坐标式的移动时。 - 在处理命令的过程中 - 命令将不被处理 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。 - 在处理命令的过程中。 - 赋值到 “\$STOOL”。 - 在程序处理过程中 - 改动相应工作程序 - 确认提示。
1420		提示文字	逼近未编程<逼近标准>
		原因 查询	<ul style="list-style-type: none"> - 程序数据 “\$APO.VEL、\$APO.ROB、\$APO.DIS 及 \$APO.ORI” 未被赋值。 - 在开始执行第一个带有逼近的移动指令时。

		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动相应工作程序。 - 确认提示。
1421		提示文字	<文件>: <编号>编辑错误
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在全局变量（自己定义的数据类型和 ENUMs）中，由未被承认的数据类型引起的编辑错误。这就意味着 GUI 必须开始另一个下载。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令执行中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 当这个错误由全局类型引起，它能由下载两次文件而校正。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 用 GUI 过滤出错误编号并开始为错误文件两次下载。
1422		提示文字	<\$变量>数值无效
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 读取一个未进行初始化或者无有效值的变量，例如：从中断程序外部读取“\$POS_INT”。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。
1423		提示文字	溢出
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 数值不能被给出的数据类型接受，例如：赋值大于 225 时不能被数据类型“CHAR”接受。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。 - 在程序处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改变数据类型。 - 在程序处理过程中确认提示。
1424		提示文字	程序嵌套溢出
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 超出子程序及函数的嵌套深度。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。

1425		提示文字	指令非法
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 不可作为命令执行的程序指令 - 只可运行于中断程序中的程序指令。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。 - 在程序处理的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。
1426		提示文字	变量堆栈深度过高
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 超出了变量的嵌套深度。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 相应变量修改之后。 - 确认提示。
1427		提示文字	在中断程序中不允许有\$OUT-C[N]
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在这里不允许有此指令。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 解释程序停止。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 修改 SRC 文件并确认提示。
1428		提示文字	函数值未定义
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在函数块中无“RETURN”指令。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止（所有激活的命令闭锁）。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 插入 RETURN 语句（返回值）。
1429		提示文字	字符串过长
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在对区域赋值时，所赋予的字符串长度超出区域的长度。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。

1430		提示文字	中断没有定义
		原因	- 接通了一个没有被定义的中断 (INTERRUPT)。
		查询	- 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。
		影响	- 在处理命令的过程中 - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 将中断定义。 - 确认提示。
1431		提示文字	无法选择
		原因	- 无法进行编辑器选择。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 检查此文件是否存在(例如: 当一个对象应以显示模式被打开时)。文件“隐藏 (hidden)”。
1432		提示文字	最大中断数已定义
		原因	- 定义的中断数多于 32。
		查询	- 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。
		影响	- 在命令处理的过程中 - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示 - 改动工作程序。
1433		提示文字	最大中断数已接通
		原因	- 接通的中断数多于 8。
		查询	- 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。
		影响	- 在处理的命令过程中 - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示 - 改动工作程序。

1434		提示文字	未到达目的点
		原因	- 在带有园角的 CIRC 指令上执行语句选择时，无法测出轮廓。此行为在开始向程序编定的目标点做 LIN 移动时执行。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 下一个移动也同样是 BCO 进程。
		应急措施	- 无
1435		提示文字	读保护
		原因	- 读取了一个在选定的解释程序类型中不被允许的“\$”变量。
		查询	- 在命令处理时。 - 在程序处理过程中
		影响	- 在处理命令的过程中 - 命令将不被处理 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 在程序处理过程中，必须将此提示确认。
1436		提示文字	磁盘被写保护
		原因	- 写保护被激活。
		查询	-
		影响	- 不能在软盘上存数据。
		应急措施	- 解除写保护。
1437		提示文字	再定位
		原因	- 在从中断程序回复的过程中，未到达 BCO；这意味着：在中断程序结束之前，必须再重新定位于中断位置（例如：使用 LIN 的 \$POS_RET）。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活分命令。
		应急措施	- 改动工作程序 - 确认提示。
1438		提示文字	存档设备未准备好
		原因	- 无软盘或者软盘驱动器损坏。
		查询	-
		影响	- 不能在软盘上存数据。
		应急措施	- 检验上述可能。

1439		提示文字	<变量名>非法的自变量
		原因 查询 影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在函数中至少有一个自变量不被允许；例如：SQRT（负值）。 - 在解释 C 函数时。 - 在处理命令的过程中。 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。
1440		提示文字	非法的信箱标识
		原因 查询 影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在 C 函数 MBX_REC 中给出了一个错误的 MBX_ID。 - 在解释 MBX_REC 时。 - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序 - 确认提示。
1441		提示文字	非法的中断优先级
		原因 查询 影响	<ul style="list-style-type: none"> - 中断优先级大于 128 或者小于 1。 - 在命令处理时。 - 在命令处理的过程中。 - 在命令处理的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 确认提示 - 改动工作程序。
1442		提示文字	无法逼近的指令
		原因 查询 影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 在两个应该执行逼近的移动指令之间，编辑了“DRIFT”、“\$TOOL”或者“\$FILTER”语句。 - 在程序处理过程中。 - 移动指令将无法执行逼近。 - 改动工作程序。

1443		提示文字	非法的启动动作
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在工作程序中的第一个移动指令是相对的。 - 在工作程序中的第一个移动指令程序编制不完整，例如： PTP[33.33]。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 不执行程序移动。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。
1444		提示文字	非法的数组下标
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 存取某个不存在的简单元素时。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序处理过程中。 - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。 - 在命令处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 确认提示。
1445		提示文字	非法的机械手位置
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在通过 LIN 重新定位之后，角度状态与编定的指令状态不符。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在程序处理过程中。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 确认提示。 - 通过 PTP 执行重新定位。
1446		提示文字	非法的赋值
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 对于已经预先定义的变量，所赋的值非法，例如： \$SPEED.ORI1<=0.0 \$SPEED_MA.ORI1。 - 被赋值的“\$BASE”或者“\$TOOL”对于此运动系统非法。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理过程中 - 在处理命令的过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 <ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 改动工作程序。 - 确认提示。

1447		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	无法到达的软件限位开关点<移动方向><轴号> - 由于软件限位开关的缘故，造成无法达到目标点。 - 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。 - 在处理命令的过程中 - 命令激昂部部处理 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令。 - 改动工作程序 - 确认提示。
1448		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	<名字>歧义 - 在给出的存储器储名中，存在通配符。由于这个通配符的扩展作用，得出多个有效文件名。但这是不允许的。 - - 数据传输将不被执行。 - 给出明确的文件名。
1449		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	<\$变量>变量写保护 - 对于写保护的变量进行写存取，例如：\$POS_ACT。 - 在命令处理时。 - 在程序处理过程中 - 在处理命令的过程中 - 命令将不被处理。 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁所有激活的命令 - 改动工作程序。 - 确认提示。
1450		提示文字 原因 查询 影响 应急措施	变换未设置 - 在未设置变换的情况下，对“\$BASE”或者“\$TOOL”进行赋值。 - 在命令处理时。 - 在程序处理过程中。 - 在处理命令的过程中 - 命令将不被处理 - 在程序处理过程中 - 信号斜坡停止 - 封锁内锁亚激活的命令。 - 改动工作程序。 - 确认提示。

1451		提示文字	除零
		原因	- 数值被“0”除，
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 在程序处理过程中。
			- 在处理命令的过程中
			- 命令将不被处理。
			- 在程序处理过程中
			- 信号斜坡停止
			- 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 修改工作程序，
			- 确认提示。
1452		提示文字	不能向后移动
		原因	- 向后移动无效 (\$VW-BACKWARD=FALSE)。
		查询	- 当 START MINUS 键被按下。
		影响	- 命令被拒绝。
		应急措施	- 设置变量\$VW-BACKWARD 到 TRUE。
1454		提示文字	不可能继续启动
		原因	- BSTEP
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	-
1455		提示文字	在该编辑模式下非法
		原因	- 在编辑器的协议记录模式下，输入了一个改变当前对象的命令。 在数据修正模式下，试图删除或复制一个指令段，或者试图删除一条只由一个程序组成的语句。
		查询	- 在编辑器中。
		影响	- 以上所试图的行为将不被执行。
		应急措施	- 在全编辑器中编辑。
1456		提示文字	开始点等于结束点
		原因	- 开始点与结束点之间的距离太小。
		查询	- 准备时。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 激活命令被封锁。

1457		提示文字	开始点等于中心点
		原因	- 开始点与辅助点之间的距离太小。
		查询	- 在准备时。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 改编开始点与（或者）辅助点。
1458		提示文字	中间点等于结束点。
		原因	- 辅助点与结束点之间的距离太小。
		查询	- 在准备时。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 改编辅助点与（或者）结束点。
1459		提示文字	不能返回运动：完成子程序
		原因	- 试图运行返回运动位于已完成的子程序里。 在这个子程序里面转为向前是不行的。 因而向后移动也是不行的。
		查询	- 当“Start backwards”键被按时。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 先前移动。
1460		提示文字	删除轨迹：可能不向后移动
		原因	- 由编辑或块选择引起轨迹被删除。 从现在开始不能长久向后移动。
		查询	- 当“Start backwards”键被按时。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 先前移动。
1462		提示文字	命令中有句法错误
		原因	- 此命令中含有句法错误。
		查询	- 在编辑器中。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 修改命令。
1463		提示文字	未准备就绪
		原因	- 编辑器无法处理工作程序。
		查询	- 在编辑器中。
		影响	- 命令将不被执行。
		应急措施	- 使用软键“编辑（EDIT）”选定此工作程序。

1464		提示文字	在提交时\$OUT-C[N]不允许
		原因	- 在这里指令不允许。
		查询	-
		影响	- 编辑器停止。
		应急措施	- 修改 SRC 文件并且确认提示。
1465		提示文字	每个移动仅允许分配 8 个\$OUT-C[N]
		原因	- 在这里指令不允许。
		查询	-
		影响	- 编辑器停止。
		应急措施	- 修改 SRC 文件并且确认提示。
1468		提示文字	按键未被占用
		原因	- 在操作使用过程中，按了一个未定义的软键或者功能键。
		查询	- 在操作软键时。 - 在操作功能键时。
		影响	- 无
		应急措施	- 无
1472		提示文字	非法的按键
		原因	- 在进行文字操作使用时，按了软键。 - 在执行操作使用中，无输入窗的情况下，按了字母键。
		查询	- 在按键时。
		影响	- 此输入将不被处理。
		应急措施	- 无
1474		提示文字	不可能改变方向
		原因	-
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	-
1477		提示文字	没有主过程
		原因	- 选定了主过程图示，但直到现在还未解释主过程语句。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 程序启动。

1478		提示文字	过程前没有用
		原因	- 选定了前进过程图示(程序轨迹),但是工作程序没有处于停止或结束状态。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无。
		应急措施	- 程序启动。
1481		提示文字	无工作时间数据存取
		原因	- 通过等级列表的查找路径(search value),存取无效的(不存在的)目标值存储器或运行时间数据区域。
		查询	- 在解释程序中(prim-init)。
		影响	- 无
		应急措施	- 按照当前解释程序环境来设置查找路径。
1482		提示文字	容量太小
		原因	- 承受容量的监视发出请求。涂抹了太少的粘结剂。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时(粘结工艺)。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验粘结硬件,可能的话,将其冲洗。
1483		提示文字	超过容量
		原因	- 承受容量的监视发出请求。涂抹了太多的粘结剂。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时(粘结工艺)。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验粘结硬件,可能的话,将其冲洗。
1484		提示文字	粘结剂压力错误
		原因	- 在分配剂量时, PLC 将一直监视粘结装置的输出压力。此时,压力值超出允许的误差范围。可能造成粘结剂中出现气泡,或者粘结剂流出的喷嘴处堵塞。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时(粘结工艺)。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验粘结硬件,可能的话,将其冲洗。
1485		提示文字	滤油器变脏
		原因	- 液压系统的滤油器变脏,会造成液压系统的压力不够。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时(粘结工艺)。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令
		应急措施	- 清洁或者更换过滤器。

1486		提示文字	油温过高
		原因	- 超过了液压系统的最大允许油温。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 等候，直至液压系统油温冷却，可能的话检验液压机组。
<hr/>			
1487		提示文字	整套设备的压力空气
		原因	- 在空气通道中没有气动系统阀门所需要的压力。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 使气压足够。
<hr/>			
1488		提示文字	真空错误
		原因	- 在粘结片材的应用中，片材由于受低压控制而停止。如果没有此低压，则置中以后片材无法在此位置停住。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验真空泵。
<hr/>			
1489		提示文字	中心含错
		原因	- 工件未能准确定位，或被绷紧。可能错误发生在输入装置中，或者工件的预应力装置损坏的情况下。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验预应力装置、输入装置，或者检查工件位置。
<hr/>			
1490		提示文字	部件检查出错
		原因	- 在粘结片材的应用中，粘结剂喷嘴压到片材上。如果在粘结过程中缺少此压力，则片材有可能碎裂，或者跳出预应力装置。此时必须马上停止机器人的移动，并且退出粘结任务状态。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 发生器停止。闭锁所有激活的命令。紧急停止。
		应急措施	- 检验部件。

1491		提示文字	无法执行 CP/PTP 逼近
		原因	- 在 CP 语句中，一个轴的运行位移大于 180 度；在 CP 语句中进行 S 转换；软件限位开关在开行“最短距离”的过程中受损。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1492		提示文字	通道协议之间的约定非法
		原因	- 设定了 PG 协议，但通道约定并不在 SER1 上。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 改动通道约定的协议记录。
1493		提示文字	通道已被 PG 占用
		原因	- 使用者试图占用一条已经为 PLC 连接设定参数的通道。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 重新定义通道参数，关闭通道，然后在打开。
1495		提示文字	加注超时
		原因	- 分配容器的粘结剂加注时间由 PLC 来监视。如果超出了允许的最长时间，则在粘结硬件中出现错误。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 检验粘结硬件。
1496		提示文字	粘结剂液位
		原因	- 粘结剂容器时空的。
		查询	- 在执行 PLC 使用程序时（粘结工艺）。
		影响	- 无
		应急措施	- 将新的粘结剂容器准备就绪，或者转换到新的容器。
1497		提示文字	所有模拟功能被占用
		原因	- 多于 2 个的动态模拟输出被接通。
		查询	- 在命令处理时
		影响	- 信号斜坡停止
		应急措施	- 可能的话执行“ANOUT OFF”，或者收回指令。

1498		提示文字	<信号名>无模拟输出
		原因 查询 影响	<ul style="list-style-type: none"> - 在存取一个不存在的模拟输出信号时；错误的信号下标。 - 在命令处理和程序处理过程中。 - 信号斜坡停止。 - 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 确认提示
1499		提示文字	模拟输出已被占用
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在工作程序中，第二次用一个可以执行动态模拟输出的模拟输出端 <p style="margin-left: 40px;">例如： <code>SIGNAL SIG1 \$ANOUT[1]</code> <code>SIGNAL SIG2 \$ANOUT[1]</code> <code>ANOUT NO SIG1=...</code> <code>ANOUT NO SIG2=...</code></p>
		查询	- 在程序中。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 动态模拟输出关断 <code>ANOUT OFSIG</code> 。
1504		提示文字	错误变量 <code>SYNACT<变量名><语句号></code>
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在逻辑的值分配比较中（在循环 <code>SYNACT</code> 监视期间）当访问一个变量时产生的错误，例如：变量写保护。
		查询	- 动态。
		影响	- 斜坡制动，全部激活命令被封锁。
		应急措施	- 确认提示。
1505		提示文字	非法的变量组合<语句号>
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在一条同步动作指令中，单语句的变量与逼近语句的变量之间做逻辑比较，或者在赋值时互相组合。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止，封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 重新编制同步动作指令。
1506		提示文字	圆周参数非法
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 起始点和/或辅助点和/或目标定之间的间距过小，或者所有的点都在一条直线上。次圆周的结构设计错误。
		查询	- 在 <code>CIRC</code> 单语句的框架中说明。
		影响	- 斜坡停止，接口闭锁。
			- <code>CIRC</code> 语句将不被执行。
		应急措施	- 重新编定辅助点及目标点。

1507		提示文字	液压部分的液位
		原因	- 液压系统中油面超低。
		查询	- PLC - 程序处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 补充液压油，并且检查液压系统的密锁程度。
1508		提示文字	不存在对象
		原因	- 不存在符合 DIR 命令中给出的寻找标准的对象。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 检查 DIR 指令的规定和拼法。
1509		提示文字	程序允许方式非法
		原因	-
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 检查程序的执行方式。
1510		提示文字	格式说明 NO< 错误的格式号>出错
		原因	- 格式说明与参数不一致，或者 CWRITE 指令的格式说明错误。
		查询	- S_INT 函数 CWRITE 中的程序处理。
		影响	- 程序处理停止。
		应急措施	- 编制正确的格式说明程序。
1511		提示文字	存取权不对
		原因	
		查询	
		影响	
		应急措施	
1513		提示文字	<路径><轴号>的数值范围超出
		原因	- 32Bit 位字长超出。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 修改相应程序。
1514		提示文字	放入下一张磁盘
		原因	- 放入下一张磁盘
		查询	
		影响	
		应急措施	- 在软驱中放入磁盘。

1515		提示文字	<目标>复制被拒绝 (-S.)
		原因	- 系统对象通过接口传送, 但选项 -S 没有被位置 (-S=下载命令的识别符号)。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 对象不被传送。
		应急措施	- 将选项 -S 位置。
1516		提示文字	参照系统未经编程
		原因	- \$BASE 没有编程或者编程了但油缺陷。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止, 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 给\$BASE 编程。
1517		提示文字	要求将 BCO 移至 aux
		应急措施	- 将 BCO 运转到结束点。
1518		提示文字	缺省参数非法
		原因	- 预定义的 C 功能通过传输得到一个缺省参数或者没有得到参数。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止, 封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 调用 C 函数以及参数。
1519		提示文字	压力传感器线路中断
		原因	- 低于压力检测模拟信号的最小电流 (4-20mA 接口)。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 检查电缆连接、插头和电源。
1520		提示文字	空间实际线路中断。
		原因	- 低于压力检测模拟信号的最小电流 (4-20mA 接口)。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 检查电缆连接、插头和电源。
1521		提示文字	段转换含错
1522		提示文字	选定的轴无法校正
		原因	- 需校正的轴未激活。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 退出命令。
		应急措施	- 只校正激活的轴。

1523		提示文字	EXTFCTP 指令不允许
		原因	- 在程序中编入了一个 EXTFCTP 指令。
		查询	- 在程序处理中。
		影响	- 斜坡制动。
		应急措施	- 删除 EXTFCTP 指令。
1524		提示文字	激活的触发器数超过最大
		原因	- 在语句中的编制的触发指令太多。
		影响	- 命令不能执行。
		应急措施	- 在程序中减少触发命令。
1525		提示文字	触发器 PRIO 非法
		原因	- 在触发 - PRIO 中一个非法的值被输入。
		应急措施	- 修改值。
1526		提示文字	触发器最大 (50) 已经定义
		原因	- 触发器命令的最大数被定义。
		应急措施	- 修改程序。
1527		提示文字	传感器控制非法
		原因	- 在轴上没有进行传感器执行定位。
		查询	- 命令处理中。
		影响	- 命令失败。
		应急措施	- 设置传感器位置。
1528		提示文字	校正选择时制动器松开
		原因	- 前一个移动动作中还有一个制动器是松开的。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 信号斜坡停止, 激活的命令被封锁。
		应急措施	- 等待, 直至所有制动器闭合、调节器放行被封锁。
1529		提示文字	段转换成功
1530		提示文字	转速在传感器查找定位时降低
		原因	- 用户通过 \$RED-JUS-UEB 预设的传感器的查找定位速度大于传感器的最大探测速度。控制器自动减速, 以使传感器能够被识别。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无。
		应急措施	- 降低机器数据中允许的手动允许速度。

1531		提示文字	仅在 T1 方式下可以校正
		原因	- 控制器的运行方式没有位于 T1 下。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 信号斜坡停止，激活的命令被封锁。
		应急措施	- 将运行方式置于 T1。重新进行校正。
1532		提示文字	CIRC 被作为 LIN 运行
		原因	- CIRC 应该作为 BCO 运行执行。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 程序处理停止。
		应急措施	- 确认提示，重新启动后 CIRC 将作为 LIN 被执行。
1533		提示文字	程序行改变
		原因	- 提示（程序行已经被修改）。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-
1534		提示文字	COR.dat 检验之和错误
		原因	- 修正数据被改动。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 信号斜坡停止，封锁所有激活的信号。
		应急措施	- 传感器查找定位/参考，执行/修正数据的存档。
1535		提示文字	非法延迟<语句号>
		原因	- 在同步动作指令中的负面延迟没有和 4 个位置触发器变量中的一个共同使用（M-SC-F，M-SC-B，M-SCAPO-F，M-SCAPO-B）。
		查询	- 在程序中。
		影响	- 信号斜坡停止，激活的命令封锁。
		应急措施	- 改动同步动作指令的逻辑条件。
1536		提示文字	非法的数组参数
		原因	- 函数调用时，在当前参数的清单中有未定义数组参数或者整个数组按值调用。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止。封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 不要使用未定义的数组参数，并且只用引用调用的方法传递作为参数的整个数组。
1537		提示文字	因为装载新的数据而停。
		原因	- 文件/\$CUSTOM.DAT 的转载程序被调用。在此过程中不允许有过程处于激活状态，因为系统已经通过装载程序满载。

		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 发生器停止。激活的命令封锁。
		应急措施	- 确认提示/不要在“过程激活”时编辑\$CUSTOM.DAT。
1538		提示文字	非法的距离值
		原因	- “DISTANCE”的值不允许。
		应急措施	- 确认提示；输入允许的值。
1539		提示文字	非法的延迟值
		原因	- “DELAT”的值不允许。
		应急措施	- 确认提示；输入允许的值。
1540		提示文字	中断嵌套超出
		原因	- 在控制器和机器人平面上，有总共多于 16 个的“慢速”变量在中断 DECL 指令的逻辑表达式中被使用。
		查询	- 程序处理时。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 不要使用这么多预定义的变量。
1541		提示文字	机器数据不正确
		原因	- 机器数据还没有检验过。
		查询	- 在激活的命令上。
		影响	- 无。
		应急措施	- 编辑机器数据，或者复制机器数据或选项数据文件。
1542		提示文字	UPCALL 令牌中出错
1543		提示文字	所有动态模拟输入端被占用
		原因	- 在程序中第三个动态模拟输入端被接通。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 停止。
		应急措施	- 关掉一个动态模拟输入端。
1544		提示文字	数字式输入端已被占用
		原因	- 在程序中一个数字式输入端被第二次动态地接通。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 停止。
		应急措施	- 关掉一个动态模拟输入端。
1545		提示文字	所有脉冲输出端被占用
		原因	- 多于 16 个的脉冲输出端被接通。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 在程序处理过程中。
		应急措施	- 程序改动。

1546		提示文字	非法的脉冲宽度
		原因	- 可给定的脉冲宽度范围为 0.05 至 3049。给了一个不在这个范围的值。
		查询	- (例如动态的; 在命令处理过程中; 在校正时等等) 在程序处理过程中。
		影响	- (例如信号斜坡停止; 程序处理停止; 等等)
		应急措施	- (例如故障排除; 采用正确的操作步骤等等) 仅用合法的值进行编程。
1547		提示文字	目标变量不是 REAL 类型
		原因	- 一个目标变量的数据类型错误或者一个 CREAD 指令/SREAD 指令中的格式错误。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 修改 CREAD 指令及 SREAD 指令: 改动格式说明或者使用 REAL 类型的变量。
1548		提示文字	<显示的程序名>不能重新选择
		原因	- 必须重新选择连接程序。但是这导致一个错误。
		查询	- 命令处理过程 (RUN 命令)。
		影响	- 无
		应急措施	- 出错清单包括连接错误。检查并排除。
1549		提示文字	非法处理 (UNZUL. HANDLE)
		原因	- 在 CWRITE 或 CREAD 中编制了一个非法分处理。
		查询	- 程序。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 给出合法的处理。
1550		提示文字	不再有数据/变量存在
		原因	- 在 SREAD/CREAD 中不再有可以读入的文字存在, 或者不再有用来放置变量存在。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1552		提示文字	通道已经打开
		原因	- 一个已经打开的通道试图再一次打开。
		查询	- 在处理命令的过程中。

1553		提示文字	打开/关闭通道非法
		原因	- 操作者自发行为会试图借助于 OPEN 命令将一个 SINEC H1 通道打开或借助于 CLOSE 命令将其关闭。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 无; SINEC H1 通道被自动打开和关闭。
1554		提示文字	参数变量类型错误
		原因	- 通道的参数类型错误。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 修改通道的通道协定。
1555		提示文字	通道参数含错或者不完整
		原因	- 在/\$CUSTOM. DAT 中的通道的参数变量中, 至少有一个通道参数含错或者未进行初始化。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 修改参数变量的初始化。
1556		提示文字	SINEC L2 总线通道未打开
		原因	- 在 SINEC L2 总线通道为打开的情况下试图打开一个 SINEC L2 连接。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	- 无
		应急措施	- 打开 SINEC L2 总线通道。
1557		提示文字	通道已经全部被占用
		原因	- 通道已经被允许的最大任务占用。
		查询	- 在处理命令的过程中。
		影响	- 无
		应急措施	- 等待, 直至最少一个任务结束。
1558		提示文字	必须打开/关闭通道
		原因	- 在通道占用时使用的通道参数预当前通道参数不附。
		查询	- 在命令处理过程中。
		影响	- 无
		应急措施	- 占用前将通道关闭。

1559		提示文字	通道说明非法
		原因 查询	<ul style="list-style-type: none"> - 试图将一个生产命令通过 SINEC L2 总线通道发送。 - 试图将文件目录或者提示堆栈通过 SINEC L1 通道输出到第三个位置。
		影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 无 - 无
1560		提示文字	通道已经关闭
		原因 查询	<ul style="list-style-type: none"> - 一个已经关闭的通道被再一次试图关闭。 - 在命令处理时。
		影响 应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 无 - 退出。
1561		提示文字	SINEC L2 通讯通道未关闭
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在事先没有将所有 SINEC L2 连接通道都关闭的情况下试图将 SINEC L2 总线通道关闭。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 将所有的 SINEC L2 连接通道关闭。
1562		提示文字	< SINEC L2 SINEC H1>组件不存在
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在没有将相应的组件都插上的情况下试图在一个 SINEC L2 通道或者 SINEC H1 通道上存取。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 插上相应的所有组件。
1564		提示文字	数值范围超出
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 在 WAIT_SEC 指令中、表达在基本节拍周期内的等候时间超过了长度范围，也就是大于 214783647。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 程序处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 信号斜坡停止。
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 输入较短的等候时间。
1565		提示文字	SINEC L2 设置错误
		原因	<ul style="list-style-type: none"> - 由于一个 SINEC L2 模块识别出的设置错误，使得 SINEC L2 通道打开和关闭被拒绝。
		查询	<ul style="list-style-type: none"> - 在命令处理时。
		影响	<ul style="list-style-type: none"> - 无
		应急措施	<ul style="list-style-type: none"> - 检验和修改通道参数（例如波特率）。

1566		提示文字	SINEC L2 传输错误<错误号 SINEC L2 - M>
		原因	- 由于一个 SINEC L2 模块识别出的错误,使得通过 SINEC L2 的数据传输不可能。
		查询	- 在数据传输时。
		影响	- 无
		应急措施	- 检查传输线路,排除故障。
1567		提示文字	未接通 SINEC L2 组件
		原因	- IFC 与 SINEC L2 组件的连接故障。
		查询	- 动态进行。
		影响	- 无
		应急措施	- 热启动,必要时更换组件(IFC 和 SINEC L2 组件)。
1568		提示文字	通道已被最大数量的过程占用
		原因	- 通过一个串行接口执行的过程太多。
		查询	
		影响	
		应急措施	- 等待,直至一个过程结束。
1569		提示文字	不允许改动参数,通道已被占用
		原因	- 试图用一个其它的参数作为当前已经被占用的一个通道。
		查询	
		影响	
		应急措施	- 将通道的使用过的数据做相应的修改,或者关闭通道,并用相应的参数重新打开。
1570		提示文字	非法的参数值
		原因	- 某通道参数的最大值已经超出。
		查询	
		影响	
		应急措施	- 更正通道参数。
1571		提示文字	波特率之和超出
		原因	- 两个通道的波特率之和已经超出(限定值为 19200 波特)。
		查询	
		影响	
		应急措施	- 更正波特率。

1572		提示文字	协议超时
		原因 查询 影响 应急措施	- 检验与外围设施的物理连接是否还存在。如果时间监视值太低的话，相应地予以提供。
1573		提示文字	IFC 句法错误
		原因 查询 影响 应急措施	- 在试图打开/关闭一个通道时，在 CPU 接口（Interface-CPU）上出现一个涉及有控制器产生的命令的句法错误。 - 关闭通道并且重新打开。
1574		提示文字	KRC 系统错误<错误号><发源者>
		原因 查询 影响 应急措施	- KRC 系统错误（基本系统，不可确认）“KCR 系统错误 0”预示运行失败。 - 最大制动，激活的命令封锁。 - 将控制器重新启动。
1576		提示文字	BASE 改动非法
		原因 查询 影响 应急措施	- 在传送带运行时曾试图改动 BASE。 - 发生器停止。 - 修改工作程序。
1577		提示文字	<名称>已经存在
		原因 查询 影响 应急措施	- 当已经有一个同名的 SKL 模块存在时，不能在编辑器内建立 SVB 模块；反之亦然。 - 命令处理。 - 改动模块的名称。
1578		提示文字	<值>非法
		原因 查询 影响 应急措施	- 输入一个非法值。 - 命令处理。 - 输入合法值。

1579		提示文字	APS 系统错误
		原因	- APS 中的内部错误由 APS 察觉。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 要求从 APS 中证实, 可能需要重新启动。
1580		提示文字	Tech.功能\$TECH[<参数 1 - 3>].FCT 不许可
		原因	- 在\$TECH[i].FKT i=1...3 中编程的函数参数不符合函数定义。
		查询	- 函数参数在前值过程中有解释程序检验。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 修改函数参数。
1581		提示文字	Tech 模式非法
		原因	- 为工艺等级 VEL 编程设置了 CYCLE。
		查询	- 在解释程序中改动等级或者模式。
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- 修改工作程序。
1582		提示文字	运动系统赋值非法
		原因	- 在系统变量\$BASE 中通过函数 EK 赋值了一个不存在附加运动系统。
		查询	
		影响	
		应急措施	
1583		提示文字	<SER-1>块长度错误
		原因	- 接收到的数据块太长。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 使档案存储设备内的缓冲器长度与控制器内部的大小相配或者小一点。
1584		提示文字	非法的 RESUME 程序结构
		原因	- 在中断用 RESUME 定义的程序出现中断。因此返回到没有经过定义的前标上。
		查询	-
		影响	- 信号斜坡停止。
		应急措施	- RESUM 只允许与子程序技术一起使用。中断不允许在定义中断的界面上激活。

1585		提示文字	CA 参数值过大
		原因	- 在 CIRC 语句中参数 CA (总角度) 的值编程设置得太大。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 相应修改 CA 的参数值。
1586		提示文字	SINC AP/TF 错误<SINC AP/TF-Fhlcode>
		原因	- 参阅“SINC AP 工艺函数, B 部分”。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	-
		应急措施	- 参阅“SINC AP 工艺函数, B 部分”。
1587		提示文字	应用关系丢失 (文件服务器)
		原因	- 文件服务器的应用关系被中断或者被丢掉。
		查询	- 在命令处理时。
		影响	-
		应急措施	- 检查 ACR 与文件服务器之间的传输线路。
1588		提示文字	非法的路径名称
		原因	- 在路径名称中的通配符在复制使超过 SINEC H1.
		查询	- 在命令处理时。
		影响	-
		应急措施	- 只复制单个对象。
1589		提示文字	...通道关闭非法, 通道激活
		原因	- 在进行数据传输过程中, 相应的通道不能关闭。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	- 等待, 直至传输结束, 或者传输中断。
1590		提示文字	ENUM 未在 \$CONFIG 约定
		原因	- 一个 SETINFO 运行在一个应用数据清单中的一个 ENUM 变量上。查找路径扩展已再次改变—>在 ENUM 类型信息上没有存取。
		查询	- 命令处理中。
		影响	-
		应急措施	- 将 ENUM 协定和变量说明输入 \$CONFIG.DAT.

1591		提示文字	最小值必须比最大值小
		原因	- 为 ANOUT 命令定义的最小值比最大值大
		查询	-
		影响	- 解释程序停止。
		应急措施	- 设置最小值比最大值小。
1595		提示文字	不能根据负荷 ACC 对 PTP<...>N 进行加速匹配
		原因	- 内装动态模型的模拟计算值超出了驱动持续转矩的预设极限值。
		查询	- 在每个 PTP 准备时，带关断的满负荷相关的加速匹配装置。
		影响	- 操作员信息；无影响。
		应急措施	- 如果允许的话，提高允许的最大驱动持续转矩 \$DYN_DAT[50...] - 降低最优化极值 \$OPTEXCLUDE.
1596		提示文字	只能为一个轴进行转速计平衡
		原因	- 在同一时间试图为几个轴作 DSE 转速计平衡。
		查询	- 设置值到“\$PROG-EEPOT”。
		影响	- 值的配置不能执行。
		应急措施	- 只为一个轴进行转速计平衡。
1597		提示文字	无 DSE 轴
		原因	- 试图为不在 DSE 板上的轴作转速计平衡。
		查询	- 设置值到“\$TACH-CHANGE”。
		影响	- 值的配置不能执行。
		应急措施	- 只为 DSE 轴进行转速计平衡。
1598		提示文字	负载未编程
		原因	- 在接受加速度匹配时负荷没有完全编程。
		查询	- 在每个程序的移动及中断时。
		影响	- 程序停止。
		应急措施	- 将 \$LOAD 正确编程。
1599		提示文字	轴没有选择
		原因	- 轴没有被选择就试图使得转速计平衡
		查询	- 设置值到“\$TACH-CHANGE”。
		影响	- 值的配置不能执行。
		应急措施	- 首先选择一个轴，然后使得转速计平衡。
1600		提示文字	控制: **

出错提示/故障排除

1601		提示文字	语句不符，首先作单步模式
		原因	- 当改变模式到 AUTO 时语句不符。
		查询	
		影响	
		应急措施	- 在作单步运行时，使得语句一致。
1602		提示文字	要求 BCO 单步运行
1603		提示文字	保护栅栏开着
1604		提示文字	追踪定义中出错
		原因	- 在 TRACE.DEF 文件中跟踪配置出错。
		查询	- 在启动一个跟踪时。
		影响	
		应急措施	- 修改 TRACE.DEF。
1605		提示文字	读 TRACE.DEF 时出错
		原因	- 在启动一个跟踪记录时，不能读 TRACE.DEF 文件。
		查询	- 在启动一个跟踪时。
		影响	
		应急措施	- 提供 TRACE.DEF，启动或检查 FTP 服务器。
1606		提示文字	联络母线：总线错误<段,位置 >
		原因	- 在联络母线上进行数据传输时出错或者出现干扰。
		查询	
		影响	- 在联络母线上的数据传输停止，输出端被复位。
		应急措施	- 用 CMD（Phoenix 公司的诊断工具）查找错误。
1607		提示文字	联络母线：总线警告<段,位置 >
		原因	- 给出的（段位）总线模块上有故障。
		查询	
		影响	- 输出端被复位。
		应急措施	- 在给出的模块上排除故障，用 CMD 软件（Phoenix 公司）诊断。
1608		提示文字	\$CYCFLAG 上函数值的赋值非法
		原因	- 一个 BOOL 函数的返回值被直接赋值给了一个 \$CYCFLAG。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡被停止，封锁激活的命令封锁。
		应急措施	- 改动程序，确认提示。

1609		提示文字	\$CYCFLAG 的工作时间数据赋值非法
		原因	- 给一个\$CYCFLAG 赋值局部运行时间数据。
		查询	- 在程序处理过程中。
		影响	- 信号斜坡停止封锁所有激活的命令。
		应急措施	- 改动程序（只使用全局变量），确认提示。
1610		提示文字	配置文件中出错
1611		提示文字	MAC-ID 已经被使用
1612		提示文字	任务开始时出错
1613		提示文字	分配器出错**
1614		提示文字	扫描器出错**
1615		提示文字	“PRIO” 40-80 被截止
1616		提示文字	启动封死: <字符串>
		原因	- 在 PROKOR 中插入一个（或多个）语句时启动被封死。
1617		提示文字	联络母线: 在辅助环中的总线错误
		原因	- 高水平控制器（PLC,等）的环形中的总线错误。
		查询	-
		影响	- 自动外部接口无效。
		应急措施	- 矫正高水平环中的总线错误
2000		提示文字	新语句不是说明语句
2001		提示文字	等候二进制输出信号
2002		提示文字	初始化出错
2003		提示文字	初始参数含错
2004		提示文字	等候“DEFDAT”
2005		提示文字	变量未初始化
2006		提示文字	等候, CA
2007		提示文字	等候, DEF 或者 DEFFCT.
2008		提示文字	不能修改语句

出错提示/故障排除

2009		提示文字	全局子程序/函数不允许换名
2010		提示文字	数据列表名不能换名
2011		提示文字	初始值改动时出现不同的类型
2012		提示文字	SUB 不能连接在 SRC 上
2013		提示文字	不能改动变量名
2014		提示文字	不允许修改索引
2015		提示文字	无系统子程序
2016		提示文字	无系统函数
2017		提示文字	P-路径名称句法错误
2018		提示文字	未使用外部协定的子程序
2019		提示文字	等候外部子程序，找到函数
2020		提示文字	等候外部功能，找到子程序
2021		提示文字	数据列表非“PUBLIC”
2022		提示文字	导入变量未在数据列表中说明
2023		提示文字	导入变量未在数据列表中说明
2024		提示文字	导入变量中出现类型/维数冲突
2025		提示文字	外部协定同子程序/函数说明语句不一致
2026		提示文字	外部协定同子程序/函数说明语句不一致
2027		提示文字	导入接口不正确
2028		提示文字	EXT[FCT]和 DEF[FCT]的参数不兼容
2029		提示文字	模块中有句法错误
2030		提示文字	模块被另一过程占用

2031		提示文字	模块不存在
2032		提示文字	非法命令
2033		提示文字	等候语句结束或者注释
2034		提示文字	插入第一个语句非法
2035		提示文字	非法的语句编号
2036		提示文字	在“ENDDAT”后面只能插入注释
2037		提示文字	非法或者未知的语句
2038		提示文字	说明语句不在说明部分内
2039		提示文字	指令不在指令部分内
2040		提示文字	初始值不在初始化部分内
2041		提示文字	“DEFDAT”中有错误，未进行插入
2042		提示文字	“DEFDAT”非法
2043		提示文字	全局“DEF”/“DEFFCT”中出错
2044		提示文字	“DEF”/“DEFFCT”非法
2045		提示文字	此地的“DEF”/“DEFFCT”/“ENDDAT”非法
2046		提示文字	此地的“EXT”/“EXTFCT”/“IMPORT”非法
2047		提示文字	文件未找到
2048		提示文字	数据列表输入时出错
2049		提示文字	此地的初始值无效
2050		提示文字	初始值语法不正确
2051		提示文字	第一行的名字必须同模块名相同
2052		提示文字	此地给出的数组名无效
2053		提示文字	索引相应的初始值已经存在
2054		提示文字	等候“=”

出错提示/故障排除

2055		提示文字	等候实数常量
2056		提示文字	等候 “{”
2057		提示文字	复合元素不属于变量类型
2058		提示文字	常量名不属于变量类型
2059		提示文字	字符串常量过长
2060		提示文字	此地给出数组下标无效
2061		提示文字	复合元素在同一数据组中多次初始化
2062		提示文字	类型转换时有可能丢失信息
2063		提示文字	等候整数、实数或者字符常量
2064		提示文字	等候字符或者整数常量
2065		提示文字	等候 “TRUE” 或者 “FALSE”
2066		提示文字	ENUM 常量类型同 ENUM 变量类型不一致
2067		提示文字	复合元素的数组说明时多维的
2068		提示文字	缺数组下标
2069		提示文字	复合元素不是数组
2070		提示文字	等候 # 或者 ENUM 类型名称
2071		提示文字	等候结构类型名称
2072		提示文字	类型名同上下文不符
2073		提示文字	复合元素既不属于 “FRAME” 也不属于 “POS”
2074		提示文字	等候递增的下标
2075		提示文字	数字太小
2076		提示文字	等候 “IS”

2077		提示文字	等候整数常量
2078		提示文字	等候一致的预定信号名称
2079		提示文字	复合元素型号未知
2080		提示文字	协议变量隐含定义
2081		提示文字	等候“POS”、“FRAME”、或“AXIS”
2082		提示文字	等候变量及其结构类型
2083		提示文字	等候预定信号
2084		提示文字	等候预定通道名称
2085		提示文字	等候“[”
2086		提示文字	数组范围缺失
2087		提示文字	等候“,”
2088		提示文字	信号下标值过大
2089		提示文字	等候“..”
2090		提示文字	等候一维字符数组
2091		提示文字	等候 IN 或者 OUT
2092		提示文字	数组说明中含句法错误
2093		提示文字	等候正整数“]”或者“,”
2094		提示文字	最大允许三维
2095		提示文字	相对 P-路径名称与 NOD 设置不符
2096		提示文字	等候“]”或者“,”
2097		提示文字	变量结构类型非法
2098		提示文字	变量在数据列表中未定义
2099		提示文字	数组下标超出数组范围
2100		提示文字	等候正整数

出错提示/故障排除

2101		提示文字	数组下标与数组维数不符
2102		提示文字	数组范围过大
2103		提示文字	该名称下的变量不存在
2104		提示文字	参数说明在数据表中无效
2105		提示文字	此局部参数类型已经作局部定义
2106		提示文字	语句不允许被删除
2107		提示文字	通过专有删除功能删除模块
2108		提示文字	I-Cod 内有“ERROR”标记
2109		提示文字	相应的 End 语句丢失
2110		提示文字	检查结构结尾错误
2111		提示文字	子程序/函数错误结束
2112		提示文字	标识符未定义
2113		提示文字	协议变量必须设定结构类型
2114		提示文字	无正确类型记录
2115		提示文字	复合元素类型未定义或未正确地定义
2116		提示文字	某个参数类型为局部定义
2117		提示文字	ENDDAT 语句不存在
2118		提示文字	初始值的类型转换不可能
2119		提示文字	编译区与调用区不兼容
2120		提示文字	对象必须在数据表中或隐含定义
2121		提示文字	维数错误
2122		提示文字	名称未定义为数组

2123		提示文字	名称未定义为函数
2124		提示文字	变量未在数据表中定义
2125		提示文字	复合元素不属于类型
2126		提示文字	数据结构类型缺失
2127		提示文字	形式参数定义缺失
2128		提示文字	当前参数多于形式参数
2129		提示文字	形式参数未定义
2130		提示文字	在 RETURN 指令后的表达式非法
2131		提示文字	在 RETURN 语句后的表达式缺失
2132		提示文字	无接口许可
2133		提示文字	类型必须为 “POS” “FRAME” “AXIS”
2134		提示文字	对象无有效的类型
2135		提示文字	名称未约定为子程序
2136		提示文字	局部子程序不允许存在于过程命令中
2137		提示文字	名称未定义为简单变量
2138		提示文字	非此类型常量的名称
2139		提示文字	给定的类型不属于枚举数据类型
2140		提示文字	未给出枚举数据类型
2141		提示文字	标引或 □ 非法
2142		提示文字	等待标引或 □
2143		提示文字	此处的检查结构结尾错误
2144		提示文字	“ENDLOOP” 缺失
2145		提示文字	“ENDWHILE” 缺失

出错提示/故障排除

2146		提示文字	“ENDFOR” 缺失
2147		提示文字	“UNTIL” 缺失
2148		提示文字	“ENDIF” 缺失
2149		提示文字	“ENDSWITCH” 缺失
2150		提示文字	“SWITCH”中不含 “CASE”
2151		提示文字	“SWITCH”后无 “CASE”
2152		提示文字	“CASE”/“DEFAULT”在“DEFAULT”之后
2153		提示文字	“EXIT” 不在循环语句主体
2154		提示文字	名称未定义为通道
2155		提示文字	名称未定义为标号
2156		提示文字	跳转目标未局部定义
2157		提示文字	跳转目标未全局定义
2158		提示文字	不允许跳转至标号
2159		提示文字	存在错误跳转至此标号
2160		提示文字	等候 “THEN”
2161		提示文字	等候 “DO”
2162		提示文字	输入字符错误
2163		提示文字	数值过大
2164		提示文字	“/” 在 P-路径中缺失
2165		提示文字	替代符无效
2166		提示文字	无文件名
2167		提示文字	名称过长

2168		提示文字	扩展名无效
2169		提示文字	路径错误
2170		提示文字	空格不被允许
2171		提示文字	扩展名无效
2172		提示文字	等候通道标识符
2173		提示文字	等候绝对路径名称
2174		提示文字	等候“TO”
2175		提示文字	等候用户、机器或节点类型名称
2176		提示文字	等候“OBJ”、“NODE”、“USER”、或“PERI”
2177		提示文字	等候“NODE”、“USER”或“PERI”
2178		提示文字	数值缺失
2179		提示文字	“NODE”必须跟随
2180		提示文字	“BVS”或“MSD”必须跟随
2181		提示文字	“DVE”必须跟随
2182		提示文字	等候常量或变量
2183		提示文字	选项重复输入
2184		提示文字	减号后等待选项
2185		提示文字	等候语句编号
2186		提示文字	语句编号必须为正数
2187		提示文字	等候字符串
2188		提示文字	等候字符串
2189		提示文字	起始语句编号大于结束语句编号
2190		提示文字	属性名称必须跟随

出错提示/故障排除

2191		提示文字	关键字的常量必须跟随
2192		提示文字	扩展名缺失
2193		提示文字	扩展名或 “.*”
2194		提示文字	等候 “WHEN”
2195		提示文字	等候通道名称
2196		提示文字	等候轴机器/通道名的绝对路径
2197		提示文字	等候 “INO”
2198		提示文字	等候 “MESSAGE”
2199		提示文字	等候整数常量
2200		提示文字	等候 KI: $1 = I \leq 12$
2201		提示文字	等候 “+” 或者 “-”
2202		提示文字	等候 “VAR”
2203		提示文字	选项只允许 “I” “B” “H” “V”
2204		提示文字	语句结尾错误
2205		提示文字	等候 “SEC”、“FOR”、或 “CLOC”
2206		提示文字	通道名称缺失
2207		提示文字	名称未定义为通道
2208		提示文字	“DEL” 必须跟随
2209		提示文字	动态变量需要的存储空间过大
2210		提示文字	等候 “,”
2211		提示文字	符号不在表达式/赋值语句的开头
2212		提示文字	标号为局部定义

2213		提示文字	在程序包 1 中无 “WAIT CLOCK”
2214		提示文字	数组包含过多的简单元素
2215		提示文字	类型过大
2216		提示文字	记录项在符号表中不是标号
2217		提示文字	等候 “USER”、“ACCESS”、或 “COMMENT”
2218		提示文字	嵌套深度过大
2219		提示文字	等候操作数或表达式
2220		提示文字	等候 “)”
2221		提示文字	等候工作循环变量名称
2222		提示文字	表达式类型不等于 STAT_T
2223		提示文字	表达式类型不等于 INT、REAL、CHAR、BOOL、ENUM
2224		提示文字	等候常量
2225		提示文字	等候正整数常量
2226		提示文字	符号非法
2227		提示文字	左操作数不等于 INT、REAL
2228		提示文字	右操作数不等于 INT、REAL
2229		提示文字	两个操作数都不等于 INT、REAL
2230		提示文字	左操作数不等于 INT、REAL
2231		提示文字	右操作数不等于 INT、REAL
2232		提示文字	两个操作数都不等于 INT、CHAR
2233		提示文字	左操作数不等于 BOOL
2234		提示文字	右操作数不等于 BOOL
2235		提示文字	两个操作数都不等于 BOOL

出错提示/故障排除

2236		提示文字	左操作数不等于 INT、REAL、CHAR、ENUM
2237		提示文字	右操作数不等于 INT、REAL、CHAR、ENUM
2238		提示文字	两个操作数都不等于 INT、REAL、CHAR、ENUM
2240		提示文字	左操作数不等于 INT、REAL、BOOL、CHAR、ENUM
2241		提示文字	右操作数不等于 INT、REAL、BOOL、CHAR、ENUM
2242		提示文字	操作数不等于 INT、REAL、BOOL、CHAR、ENUM
2243		提示文字	操作数类型无法比较
2244		提示文字	左操作数不等于 POS、FRAME
2245		提示文字	右操作数不等于 POS、FRAME
2246		提示文字	操作数不等于 POS、FRAME
2247		提示文字	赋值语句两则不相容
2248		提示文字	表达式不等于 INT、REAL
2249		提示文字	表达式不等于 INT
2250		提示文字	表达式不等于 BOOL
2251		提示文字	表达式不等于 POS、FRAME
2252		提示文字	表达式不等于 POS、FRAME、AXIS
2253		提示文字	等候变量或者数组简单元素
2254		提示文字	此处选择无效
2255		提示文字	表达式不等于 CHAR、INT、ENUM
2256		提示文字	操作数不等于 INT、REAL
2257		提示文字	操作数不等于 CHAR
2258		提示文字	操作数不等于 BOOL

2259		提示文字	左操作数: 数组或者路径非法
2260		提示文字	右操作数: 数组非法
2261		提示文字	右操作数: 维数>1 的数组非法
2262		提示文字	数组作为操作数非法
2263		提示文字	工作循环类型不等于 INT
2264		提示文字	表达式类型不等于 “MODUS_T”
2265		提示文字	等候逗号或者 “) ”
2266		提示文字	类型复合元素同类型初始值不兼容
2267		提示文字	左侧: 数组非法
2268		提示文字	右侧: 数组非法
2269		提示文字	右符号常数 =>左标引
2270		提示文字	左右的类型不兼容
2271		提示文字	要求路径表达式 (数组!)
2272		提示文字	路径表达式非法
2273		提示文字	数组非法
2274		提示文字	实际/形式参数类型不兼容
2275		提示文字	实际/形式参数类型不兼容
2276		提示文字	维数不吻合
2277		提示文字	此处数组维数大于 1 非法
2278		提示文字	返回值: 数组字符串常量非法
2279		提示文字	返回值类型同函数类型不兼容
2280		提示文字	右操作数: 禁用括号, 因为路径表达式
2281		提示文字	禁用路径表达式括号

出错提示/故障排除

2282		提示文字	第一个常量同该常量不兼容
2283		提示文字	常量类型同 SWITCH 中的表达式不兼容
2284		提示文字	不能选取整个数组
2285		提示文字	等候复合元素名称
2286		提示文字	复合元素重复说明
2287		提示文字	等候“,”或者“)”
2288		提示文字	等候“]”
2289		提示文字	范围说明错误
2290		提示文字	等候常量
2291		提示文字	等后结构数据类型名称
2292		提示文字	非数据类型名称: 禁止新建
2293		提示文字	复合元素未作为数组的约定
2294		提示文字	等候“#”
2295		提示文字	无法标引数组中的复合元素
2296		提示文字	非该类型的常量名
2297		提示文字	复合元素约定作为数组: 等候标引
2298		提示文字	数据聚合类型 (POS) 同上下文不兼容
2299		提示文字	等候未知的常数类型
2300		提示文字	非列举数据类型名
2301		提示文字	非 AXIS 复合元素
2302		提示文字	非 FRAME 复合元素
2303		提示文字	非 POS 复合元素

2304		提示文字	参数表结尾错误
2305		提示文字	等候子程序名
2306		提示文字	相对路径非法
2307		提示文字	等候模拟输入信号
2308		提示文字	等候数字输入
2309		提示文字	等候“(”
2310		提示文字	数字式输入此处无效
2311		提示文字	形式参数类型无效
2312		提示文字	没有程序供使用
2313		提示文字	没有出错
2314		提示文字	未给出对象名
2315		提示文字	对象名太长
2316		提示文字	对象名不允许含“.”
2317		提示文字	分层编号不在查找路径中
2318		提示文字	参数必须在模块中经过定义
2319		提示文字	等候“NO”、“OFF”、“ENABLE”、“DISABLE”、“DECL”
2320		提示文字	不得更改信号名
2321		提示文字	不得更改预先定义好的信号
2322		提示文字	新/旧信号类型不同
2323		提示文字	信号类型不得更改
2324		提示文字	双重定义
2325		提示文字	类型不明
2326		提示文字	等候名称

出错提示/故障排除

2327		提示文字	等候类型
2328		提示文字	等候 “:” (“:” ERWARTET)
2329		提示文字	组合起来的模拟信号无效
2330		提示文字	等候信号名
2331		提示文字	等候模拟输出信号。
2332		提示文字	数组简单元素/变量不是 REAL 类型
2333		提示文字	等候 “*”
2334		提示文字	等候实数常量、变量或者数组简单元素
2335		提示文字	组合信号大于 32 位
2336		提示文字	等候 “ON” 或者 “OFF”
2337		提示文字	参数说明中不允许有数组范围
2338		提示文字	参数说明中的数组范围非法
2339		提示文字	操作数类型无法比较
2340		提示文字	重新编译语句
2341		提示文字	整数常量应该不等于 0
2342		提示文字	名字长于 12 个字符
2343		提示文字	无全局性程序
2344		提示文字	等候 “DISTANCE”
2345		提示文字	等候 “DELAY”
2346		提示文字	等候 “PRIO”
2347		提示文字	“PRIO” 在 40 至 80 之间非法
2348		提示文字	“DISTANCE”: 的值仅能为 1 或 0

2349		提示文字	常量不允许赋值
2350		提示文字	主程序的运行时间不能使用
2351		提示文字	运行时间不能使用
2700		提示文字	<目标名>语句不存在
2701		提示文字	<目标名>输入语句过长
2702		提示文字	<目标名>输入语句过长或者错误结束
2703		提示文字	<目标名>数组含过多的简单元素
2704		提示文字	<目标名>无动态存储器空余
2705		提示文字	<目标名>语句不能被格式化
2706		提示文字	<目标名>语句不能被再编译
2707		提示文字	<目标名>语句不存在
2708		提示文字	<目标名>嵌套深度过大
2709		提示文字	<目标名>不能扩大连接表
2710		提示文字	<目标名>局部子程序过多
2711		提示文字	<目标名>已达到最大
		原因	- 如果一个模块已经达到了最大值 (65536 Bytes) . 则出现提示, 例如 “SRC 已经达到了最大, 不能扩大”
2712		提示文字	<目标名>存储器错误: 无法打开文件
2713		提示文字	<目标名>无物理存储器空余
2714		提示文字	<目标名>无虚拟存储器空余
2800		提示文字	内部编译错误<目标名>
2801		提示文字	<目标名>存储器管理错误<错误号>
2803		提示文字	未定义的句法错误

2821		提示文字	\$SORI-TYPE 隐含地设置到#VAR
		原因	- 在操作模式“T1”或“T2”下(\$IPO-MODE=TCP)外部 TCP 被激活，并且方位控制\$SORI-TYPE 被设置到#JOINT。这个结合是不允许的。
		查询	-
		影响	- \$SORI-TYPE 被隐含地设置到#VAR。
		应急措施	- 设置\$IPO-MODE 到#BASE - 设置\$SORI-TYPE 到#VAR 或#CONSTANT
2822		提示文字	不能将\$SORI-TYPE=#VAR/#CONSTANT 混合到\$SORI-TYPE=#JOINT
		原因	- 由于\$SORI-TYPE=#VAR 或#CONSTANT 到\$SORI-TYPE=#JOINT 在 CP-CP 接近中轴的运动不协调。在一个没有 Orijoint CP 移动期间，如果其中一个腕关节轴角度旋转太大提示将出现（见提示 # 1491）。
		查询	-
		影响	- 准确地停止。
		应急措施	- 在没有 Orijoint 移动时应避免腕关节轴角度过多旋转。
2829		提示文字	Orijoint 不可能：开始和目标位置的结构不同
		原因	- 当 TCP 的移动超出直线 A2-A3（“肘结构”）的范围时。用移动来预防 TCP 的发生（用不同的方向到达一个编程点）
		查询	-
		影响	- 斜坡制动；用\$SORI-TYPE=#JOINT 动作语句不能执行。
		应急措施	- 设置\$SORI-TYPE=#JOINT 到#VAR 或 CONSTANT
4300		提示文字	<目标名>进行编译吗？
4301		提示文字	<目标名>复制吗？
4302		提示文字	<目标名>覆盖吗？
		原因	- 已经有了一个要覆盖的对象
		查询	- 在处理命令的过程中。
4303		提示文字	<目标>删除吗？
4304		提示文字	<目标>连接吗？
4305		提示文字	<目标>分离吗？
4307		提示文字	删除整个程序？
		原因	- DEF 语句应删除。DEF 语句只能连同整个程序块一起删除。
		查询	- 在处理命令过程中。
		影响	- 无

4308		应急措施 提示文字	- 无 删除初始化?
		原因	- 应该删除后面带初始化的数组说明语句(包括后面的空行)。这个必须一起删除。
		查询	- 在命令处理式。
		影响	- 无
		应急措施	- 无
4309		提示文字	<目标名>覆盖工作程序吗?
		原因	- 对象已经存在, 应重新建立 (COPY)。
		查询	- 无
4310		提示文字	<目标名>覆盖已经选定的对象吗?
		原因	- 对象已存在、已选定、应重新建立。
		查询	- 在命令处理过程 (COPY 命令) 中。
		影响	- 无
4311		提示文字	<目标名>删除工作程序吗?
		原因	- 要删除的任务式工作程序。
		查询	- 命令处理过程 (DELETE 命令)。
		影响	- 无
4312		提示文字	<目标名>覆盖已选定的对象吗?
		原因	- 要删除的对象已选定。
		查询	- 命令处理过程 (DELETE 命令)。
		影响	- 无
4314		提示文字	目录不存在! 是否建立?
		原因	- 目标目录在 PC 上还未建立。
		查询	
		影响	
		应急措施	- 建立目录。
4315		提示文字	<文件名>激活: 过程停止吗?
		原因	- 机器数据再次装载。
		查询	
		影响	- 程序处理的停止
		应急措施	- 在装载完机器数据之后必须重新启动程序。
9000		提示文字	*****
		原因	- 用户可编程提示。
		查询	-
		影响	-
		应急措施	-