



梅卡曼德  
Interface 状态码  
V1.3

## 1. 状态码分类

1\*\*\*:Mech-Vision  
2\*\*\*:Mech-Viz  
3\*\*\*:Mech-Center  
4\*\*\*:Robot  
5\*\*\*:DynamicData  
6\*\*\*:Custommessage  
7\*\*\*:Calibration

001~099:errorcode  
100~999:normalcode;

## 2. 状态码清单如下

1100: Mech-Vision识别到结果  
2100: Mech-Viz运行结束  
如上代码表示Mech-Vision和Mech-Viz工程已正常运行完成

序号	状态\报警	编号	备注
1	VISION_NOT_REGISTERED	1001	Mech-Vision工程未注册
2	VISION_NO_POSES	1002	Mech-Vision未输出结果
3	VISION_NO_CLOUD	1003	Mech-Vision未检测到点云
4	VISION_SET_PROPERTY_FAILED	1004	Mech-Vision设置属性失败
5	VISION_POINT_TYPE_ERROR	1005	Mech-Vision位姿类型不合法
6	VISION_POINT_ERROR	1006	Mech-Vision位姿不合法
7	VISION_IN_CALCULATING	1007	Mech-Vision正在计算中
8	VISION_ALREADY_FINISHED	1008	Mech-Vision位姿在此之前已经发送了
9	VISION_POSES_MOTION_PARAMS_UNEQUAL	1009	Mech-Vision位姿数量和运动参数数量不一致
10	VISION_POSES_LABELS_UNEQUAL	1010	Mech-Vision位姿数量和标签数量不一致
11	VISION_PROJECT_NOT_FOUND	1011	Mech-Vision工程不存在
12	VISION_INVALID_MODEL_CODE	1012	Mech-Vision模板编号不存在
13	VISION_MODEL_NOT_FOUND	1013	Mech-Vision模板不存在
14	VISION_SWITCH_MODEL_FAILED	1014	Mech-Vision切换模板失败
15	VISION_LABEL_MAPPING_ERROR	1017	Mech-Vision标签映射错误
16	VISION_POSE_COUNT_ERROR	1018	Mech-Vision位姿数量字段错误
17	VISION_RUN_TIMEOUT	1019	Mech-Vision运行超时
18	VISION_NOT_RUN_YET	1020	Mech-Vision还未运行
19	VISION_HAS_POSES	1100	Mech-Vision识别到结果
20	VISION_IS_READY	1101	Mech-Vision已启动
21	VISION_TRIGGERED_OK	1102	Mech-Vision触发拍照成功
22	VISION_SET_MODEL_OK	1107	Mech-Vision完成模板设置
23	VISION_SET_OUTER_BOX_SIZE_OK	1108	Mech-Viz设置箱子大小成功
24	VIZ_NOT_REGISTERED	2001	Mech-Viz未注册
25	VIZ_IS_RUNNING	2002	Mech-Viz正在运行
26	VIZ_NO_VISION_POSE	2003	Mech-Vision未输出结果
27	VIZ_VISION_POSE_NOT_REACHABLE	2004	Mech-Vision的位姿不可达
28	VIZ_SELECT_JPS_ERROR	2005	机器人规划轨迹失败
29	VIZ_COLLISION_CHECKED	2006	Mech-Viz检测到机器人会发生碰撞

30	VIZ_PLAN_FILED	2007	Mech-Viz机器人规划轨迹失败
31	VIZ_RUN_ERROR	2008	Mech-Viz运行时错误
32	VIZ_NO_TCP_POSE	2009	Mech-Viz未提供TCP姿态
33	VIZ_NO_DO_LIST	2011	Mech-Viz未输出DO列表
34	VIZ_POINT_TYPE_ERROR	2012	Mech-Vision位姿类型不合法
35	VIZ_POINT_ERROR	2013	Mech-Vision位姿不合法
36	VIZ_PROJECT_NOT_SET	2014	Mech-Viz工程还未设置
37	VIZ_POSE_NOT_SUPPORTED	2015	Mech-Viz不支持提供Tcp姿态
38	VIZ_SET_PROPERTY_ERROR	2016	Mech-Viz设置属性失败
39	VIZ_STOP_FAILED	2017	Mech-Viz停止失败
40	VIZ_BRANCH_OUTPORT_ERROR	2018	Mech-Viz分支出口字段非法
41	VIZ_SET_BRANCH_ERROR	2019	Mech-Viz设置分支失败，请检查工程中是否存在此分支
42	VIZ_NOT_RUN_YET	2022	Mech-Viz还未运行
43	VIZ_PROJECT_IS_BROKEN	2023	Mech-Viz工程不完整
44	VIZ_BRANCH_NAME_ERROR	2024	Mech-Viz分支名字字段非法
45	VIZ_RUN_TIMEOUT	2025	Mech-Viz运行超时
46	VIZ_INDEX_NAME_ERROR	2026	Mech-Viz索引名字字段非法
47	VIZ_INDEX_ORDER_ERROR	2027	Mech-Viz索引序号字段非法
48	VIZ_SET_INDEX_ERROR	2028	Mech-Viz设置索引失败，请检查工程中是否存在此索引
49	VIZ_FINISHED	2100	Mech-Viz运行结束
50	VIZ_COMMAND_STOP	2101	Mech-Viz被命令停止
51	VIZ_SEND_DO_LIST_OK	2102	Mech-Viz成功发送DO列表
52	VIZ_RUN_OK	2103	Mech-Viz运行成功
53	VIZ_STOP_OK	2104	Mech-Viz停止成功
54	VIZ_SET_BRANCH_OK	2105	Mech-Viz设置分支成功
55	VIZ_SET_INDEX_OK	2106	Mech-Viz设置索引成功
56	VIZ_SET_OUTER_POSE_OK	2107	Mech-Viz设置外部位姿成功
57	CENTER_INVALID_COMMAND	3001	Mech-Center非法的命令
58	CENTER_ERROR_PACKAGE	3002	Mech-Center每个包必须包含56个字节长度
59	CENTER_CLIENT_DISCONNECTED	3003	Mech-Center客户端连接断开
60	CENTER_SERVER_DISCONNECTED	3004	Mech-Center服务端连接断开
61	CENTER_TIMEOUT_ERROR	3005	Mech-Center调用Mech-Vision超时
62	CENTER_OTHER_ERROR	3006	Mech-Center未知错误
63	CENTER_CLIENT_CONNECTED	3100	Mech-Center客户端连接成功
64	CENTER_CONNECT_TO_SERVER	3101	Mech-Center连接服务端成功
65	CENTER_WAIT_FOR_CLIENT	3102	Mech-Center等待客户端连接
66	ROBOT_INVALID_ROBOT_TYPE	4001	非法的机器人类型
67	ROBOT_EULER_NOT_SUPPORTED	4002	不支持的机器人欧拉角类型
68	ROBOT_SERVICE_NOT_REGISTERED	4003	机器人服务未注册
69	ROBOT_MISSING_PARAMS_ERROR	4004	RobotServer参数不完整
70	CONNECT_ROBOT_FAIL	4005	机器人服务已注册
71	ROBOT_SERVICE_REGISTERED	4100	Robotserver连接机器人成功
72	CONNECT_ROBOT_SUCCESS	4101	Robotserver连接机器人失败
73	DISCONNECT_ROBOT_SUCCESS	4102	Robotserver与机器人断开连接
74	DYNAMIC_DATA_SET_SIZE_NOT_SUPPORTED	5001	设置尺寸数据暂不支持
75	CALIBRATION_PARAMS_ERROR	7001	标定命令存在错误的参数
76	CALIBRATION_NO_POINT	7002	Mech-Vision标定未提供任何姿态数据
77	CALIBRATION_NOT_REACH_POINT	7003	机器人到达标定点位失败
78	CALIBRATION_MOVE_FINISHED	7100	机器人运动完成标定点位
79	CALIBRATION_SEND_POINT_OK	7101	Mech-Vision成功发送标定位姿