

SDK 错误码对照表

描述	处理方式
上传文件不存在	检查文件名称是否正确
保存文件路径不存在	检查文件路径是否正确
LUA文件不存在	检查lua文件名称是否正确
xmlrpc接口执行失败	请联系售后工程
xmlrpc通讯失败	请检查网络连接以及服务器IP地址是否正确
与控制器通讯异常	检查与控制器软硬件连接
其他错误	联系售后工程师查看控制器日志
调用成功	
接口参数个数不一致	检查接口参数个数
接口参数值异常	检查参数值类型或范围
tpd定时器启动失败	检查TPD定时器参数设置
tpd定时器关闭失败	检查TPD定时器参数设置
tpd文件创建失败	检查TPD文件名称
轨迹文件打开失败	检查TPD轨迹文件是否存在或轨迹名是否正确
TPD文件名发送失败	检查 TPD 轨迹名是否正确
TPD文件内容发送失败	检查TPD文件内容是否正确
程序异常，解析停止	检查程序内容，检查程序终止时执行的指令内容
tpd文件内容不一致	检查TPD文件内容
tpd文件点数异常	检查TPD文件内容
接口执行失败	检查web界面是否报故障或状态反馈是否报故障
TDP记录点数超限	重新记录
协议已加载	请勿重复加载协议
协议未加载	请先加载协议
机器人程序正在运行，请先停止	先停止程序，再进行其他操作
位姿传感器通信异常	检查机器人与传感器网络连接
摆焊未设置工具	摆动焊接需要设置工具号不为0的工具坐标系



描述	处理方式
外部轴未去除激活	请先去除激活扩展轴
三点法未设置工具	请先设置工具坐标系
位姿传感器数据获取失败	检查机器人与传感器网络连接及传感器协议加载情况
八点法-前四点姿态变化太大	请减小前四点的姿态变化值
数据异常，计算失败	重新标定或辨识
八点法-未切换到基座标系	请先切换到基座标系（工具号为0的工具坐标系）
八点法-计算结果异常	请重新标定
逆运动学计算结果异常	检查位姿是否合理
ServoJ关节超限	检查关节数据是否在合理范围
不可复位故障，请断电重启控制箱	请断电重启控制箱
急停按钮松开，请断电重启控制箱	请断电重启控制箱
关节超限	切换至拖动模式，将关节移动至软限位范围
外部轴未处于零位，导程、分辨率设置失败	请检查外部轴设置
工件号错误	请检查工件号是否合理
请切换至工件号0	请切换至工件号为0的工件坐标系
文件名过长	请缩减文件名长度
工具号错误	请检查工具号是否合理
奇异位姿，计算失败	请更换位姿
速度百分比超限	检查速度百分比是否合理
外部轴未回零	请检查外部轴设置
姿态变化过大	插入中间姿态进行过渡
传送带检测开关DI未配置	请配置传送带DI检测端口
机器人姿态角超限	请检查目标姿态设置
外部轴未激活	请检查外部轴设置
同步功能需要标定外部轴	请检查外部轴设置
外部驱动器信息配置失败	请检查外部轴设置
外部轴驱动器信息获取超时	请检查外部轴设置
外部轴错误无法使能	请检查外部轴状态
外部轴驱动器信息获取失败	请检查外部轴状态
外部轴驱动器信息获取超时	请检查外部轴状态
同步功能不能使用单步操作	请检查外部轴设置

描述	处理方式
力/扭矩传感器未激活	激活力传感器
力/扭矩传感器参考坐标系未切换至工具	将力传感器坐标系切换至工具
力/扭矩传感器未设置零点	请先进行力/扭矩传感器零点设置
力扭矩传感器负载未设置为零	请先进行力/扭矩传感器负载清零
系统时间获取失败	联系售后工程师查看控制器日志
未加入指令队列	联系售后工程师查看控制器日志
整圆/螺旋线指令中间点1错误	检查中间点1数据是否正确
整圆/螺旋线指令中间点2错误	检查中间点2数据是否正确
整圆/螺旋线指令中间点3错误	检查中间点3数据是否正确
圆弧指令中间点错误	检查中间点数据是否正确
圆弧指令目标点错误	检查目标点数据是否正确
夹爪运动报错	检查夹爪通信状态是否正常
直线指令点错误	检查点位数据是否正确
通道错误	检查IO编号是否在范围内
等待超时	检查IO信号是否输入或接线是否正确
TPD指令点错误	重新记录示教轨迹
TPD指令工具与当前工具不符	更改为TPD示教时所用的工具坐标系
焊缝寻位失败	请检查激光传感器参数配置，确保传感器可以识别
直线指令错误	请检查指令点位置参数、工具号工件号是否配置
外部轴配置文件检查失败	联系售后工程师查看控制器日志
外设配置文件版本不匹配	联系售后工程师查看控制器日志
外设配置文件读取失败	联系售后工程师查看控制器日志
样条指令点数超限	请减小样条指令点个数
样条指令点错误	检查点位数据是否正确
样条参数错误	检查样条参数是否合理
焊丝寻位失败	请检查焊丝寻位参数配置
记录数据为空	请线进行数据记录
未配置主程序	请先配置主程序
安全停止已触发	请检查安全停止信号状态
未配置作业原点	请先配置作业原点
机器人未使能	请先使能机器人

描述	处理方式
外部轴未使能	请先使能外部轴
螺旋线指令起点错误	检查起点数据是否正确
请关闭进入干涉区拖动配置-阻抗回调	请关闭进入干涉区拖动配置
请关闭拖动示教锁定自由度功能	请关闭拖动示教锁定自由度功能
给定位姿无法到达	检查目标位姿是否合理
DMP指令点错误	请检查DMP指令位置数值
圆周运动指令点错误	请检查圆周运动目标点位信息
扩展轴外设通信驱动未加载	请先加载扩展轴通信
力传感器下负载重量错误	请检查力传感器下负载重量参数值
力传感器下负载质心错误	请检查力传感器下负载质心位置参数值
轨迹指令点错误	请检查轨迹指令点
轨迹点数为0	请检查轨迹指令点
关节扭矩超限	请检查当前机器人负载是否过大
请先退出拖动模式	请退出拖动模式
扩展轴参数未配置	请先进行扩展轴参数配置
恢复焊接失败-解析原程序失败	联系售后工程师查看控制器日志
恢复焊接失败-无法获取再起弧点	联系售后工程师查看控制器日志
恢复焊接失败-无法生成恢复程序	联系售后工程师查看控制器日志
未处于手动模式/停止状态	请切换到手动模式
请先切换至新动力学模式	请先切换至新动力学模式
点位表不存在	检查点位表名称是否正确
请先切入拖动模式/力传感器辅助拖动模式	请先切入拖动模式/力传感器辅助拖动模式
力/扭矩传感器无负载	请检查力/扭矩传感器负载
力/扭矩传感器下矩阵求逆异常	联系售后工程师查看控制器日志
检测开关DI未配置	请先进行检测开关DI端口配置
请先应用扩展轴坐标系	请先应用编号非0的扩展轴坐标系
请先激活当前扩展轴	请先激活当前扩展轴
示教点位信息不存在	请检查该示教点位信息是否存在
LUA文件不存在	请检查该LUA文件是否存在
关节配置发生变化	请检查目标位置与当前位置的关节配置是否发生变

	描述	处理方式
	摆焊指令点间距过小	检查焊接指令点与当前点的距离是否过小
	圆弧指令点间距太小	请检查圆弧指令点间距



latest

