[伶](https://fairino-doc-zhs.readthedocs.io/latest/index.html) / [SDK](https://fairino-doc-zhs.readthedocs.io/latest/SDKManual/index.html) / SDK 错误码对照表



**SDK** 错误码对照表

 latest 

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| e | 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—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—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 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| e  latest | 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 |
|  | 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 |
|  | ⽂件名过⻓ | 请缩减⽂件名⻓度 |
|  | 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度 |
|  | 传送带检测开关DI未配置 | 请配置传送带DI检测端⼝ |
|  | 机器⼈姿态⻆超限 | 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 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| e  latest | 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 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| e  latest | 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 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| e | 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 |

