报警编号	报警内容简要	实际可能原因	处理对策
10013	紧急停止状态	机器人急停被拍下，外部设备给予机器人急停信号	检查机器人急停，检查外部设备急停信号
10014	系统故障状态	程序或参数设置错误	B启动，如果无效。请尝试"I启动"恢复到出厂设置（前提是有正常的备份
		硬件故障	根据系统信息提示进行硬件的诊断与更换。
10039	SMB内存不正常	SMB上数据和控制柜之间的数据不匹配	根据SMB上的数据更新控制柜的数据
10106 10107 10108 10109 10110 10111	检修信息		
10095	至少有一项任务未选定	多任务处理时，至少有一个任务不能正常启动	所有任务正确设定，可在全功能快捷键处查看，之后再运行
10354	由于系统数据丢失，恢复被种植	上次关机时未正常保存数据	P启动，不行用备份做RESTORE
20032	转速计数器未更新	电池没电，上次非正常关机，SMB板故障	找到各轴位置，更新转速计数器
20034	SMB内存不正常	SMB上数据和控制柜之间的数据不匹配	根据SMB上的数据更新控制柜的数据
20081	不允许该命令	转速计数器未更新	找到各轴位置，更新转速计数器
20094	无法找到载荷名称	没有定义载荷	定义载荷
20095	无法找到工具名称	没有定义工具	定义工具
20106	备份路径	备份路径错误	检查备份路径，不可出现中文
20197	磁盘存储空间严重偏低	磁盘空间太少	检查是否有多个系统，检查是否有过多程序文件，删除不需要的文件
20201	限位开关已打开		
20212	两个通道故障，运行链	运行链双通道未同时断开	检查接线，继电器，外部设备信号，双通道要求同时断开
20600	非正式的ROBOTWARE版本	系统为测试版本	重新安装系统
34402	直流链路电压过低	直流链路电压过低，瞬间压降较大	工厂瞬间压降较大，建议在电源输入端增加稳压器
37001	电机开启（ON）接触器启动错误	1 接触器线路松动 2 控制柜内部白色旋钮是否在正确的位置	检查线路和控制柜左下角旋钮开关
39403	转矩回路电流不足	在搬动时，卸下了电缆在再次连接时，把插头一支针扭曲了。	把针恢复后，故障排除。
39472	输入电源相位缺失	整流器检测到某一相位出现功率损失	检查接入电压是否过低、正确接线、更换电源板
39520	与驱动模块的通信中断	轴计算机故障	更换
39522	轴计算机未找到	轴计算机故障	更换
41439	未定义的荷载	载荷的重心偏移设置错误	重心偏移XYZ数值不能同时为0，正确定义重心偏移位置
50024	转角路径故障	最后一个移动指令转弯数据ZONEDATA未设为FINE	应设定最后一个移动指令转弯数据为FINE. MOVEJ P10 V100 FINE TOOL1;
50026	靠近奇异点	轴5在0度附近	该位置点的轴5角度尽量避开0度
50027	关节超出范围		
50028	微动控制方向错误		
50041	机器人在奇异点上		
50050	位置超出范围	在原点不正确的情况下移动机器人时发现	重新校准机械零点
50056	关节碰撞		
50063	不确定的圆		
50174	WObj 未连接	机器人TCP无法与工件协动	机器人跟踪参数与输送链速度不匹配，调整adjustmentSpeed
50315	转角路径故障	编程点太近而转弯半径设置的又比较大	减少不必要的点位，运动指令后面加\CONC
50416	电机温度警告	电机温度过热	检查电机刹车，优化程序
71058	与IO单元通讯失效	1 通讯单元未供电 2 IO总线连接错误 3 IO单元硬件故障	首先检查IO单元供电，从电源分配板开始测量，检查总线连接
71058	PROFIBUS通讯失效	发生故障的ROBOTWARE的版本是5.10.02	建议升级到最新的RW
71300	DeviceNet通信错误	未正确连接终端电阻	检查DeviceNet总线的终端电阻，大小120欧姆