



AX Portal Lista de códigos de error / mensajes

Versión traducida

© Seiko Epson Corporation 2026

Rev.2
ESM268S9145M

Índice

- 1. Introducción 3**
 - 1.1 Introducción 4
 - 1.2 Marcas comerciales 4
 - 1.3 Términos de uso 4
 - 1.4 Fabricante 4
 - 1.5 Información de contacto 4
- 2. Lista de códigos de error 5**
 - 2.1 Lista de códigos de error / mensajes 6

1. Introducción

1.1 Introducción

Gracias por comprar este sistema robótico Epson. Este manual proporciona la información necesaria para utilizar el robótico correctamente.

Antes de utilizar el sistema, lea este manual y los manuales relacionados para garantizar un uso correcto. Después de leer este manual, guárdelo en un lugar al que pueda acceder fácilmente en caso de que necesite consultarlo de nuevo.

Epson lleva a cabo rigurosas pruebas e inspecciones para garantizar que el rendimiento de nuestros sistemas robóticos cumpla nuestros estándares. Tenga en cuenta que si el sistema robótico Epson se utiliza incumpliendo las condiciones de funcionamiento descritas en el manual, el producto no funcionará con el rendimiento básico para el que fue diseñado.

En este manual se describen los peligros y problemas potenciales que se prevén. Para usar el sistema robótico Epson de forma segura y correcta, asegúrese de seguir la información de seguridad contenida en este manual.

1.2 Marcas comerciales

EtherCAT® is a registered trademark and patented technology, licensed by Beckhoff Automation GmbH, Germany.

Todos los demás nombres de empresas, nombres de marcas y nombres de productos son marcas registradas o marcas comerciales de sus respectivas empresas.

1.3 Términos de uso

Está terminantemente prohibido reproducir o volver a imprimir cualquier parte de este manual de instrucciones sin el permiso expreso y por escrito.

La información contenida en este documento está sujeta a cambios sin previo aviso.

Póngase en contacto con nosotros si encuentra algún error en este documento o si tiene alguna pregunta sobre la información contenida en este documento.

1.4 Fabricante

SEIKO EPSON CORPORATION

1.5 Información de contacto

La información de contacto figura en la sección "Información de contacto" del siguiente manual.
"AX6 y RC-A101 Manual de seguridad"

2. Lista de códigos de error

2.1 Lista de códigos de error / mensajes

PUNTOS CLAVE

- Las partes encerradas entre {{ }} en los mensajes de error descritos en este documento son elementos variables que, cuando se produce un error, se sustituyen automáticamente por los valores reales correspondientes (como nombres de usuario, nombres de archivo, valores numéricos o nombres de funciones) y se muestran en pantalla.

Ejemplo:

Ya existe una cuenta con el nombre '{{ username }}'.

En este caso, la parte {{ username }} muestra el nombre de la cuenta duplicada.

- La siguiente tabla muestra los números de ID de esclavo y los elementos de hardware correspondientes.

Slave ID	Item
1	Safety PLC
2	Base I/O Board
3	Joint 1
4	Joint 2
5	Joint 3
6	Joint 4
7	Joint 5
8	Joint 6
9	Tool I/O Board

Código de error	Mensaje	Solución
ADMIN_DB_001	Falló la conexión a la base de datos: {{ error }}	Reanudar el controlador.
ADMIN_DB_002	Falló la inicialización de la base de datos: {{ error }}	Reanudar el controlador.
ADMIN_DB_003	El gestor de conexión a la base de datos fue cerrado.	Reanudar el controlador.
ADMIN_DB_004	El ajuste no existe y no puede escribirse.	- Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). - Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
ADMIN_DB_005	El ajuste no existe y no puede escribirse.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_006	La contraseña debe estar correctamente hasheada antes de guardarse.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_007	Se debe especificar de qué cuenta leer.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_008	No se puede leer la cuenta porque no existe.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_009	Debe existir exactamente una cuenta de servicio.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_010	Ya existe una cuenta con el nombre '{{ username }}'. Los nombres de cuenta deben ser únicos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ADMIN_DB_011	Ya existe una cuenta con el nombre '{{ username }}'. Los nombres de cuenta deben ser únicos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
ADMIN_DB_012	Se deben especificar los atributos a modificar.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_013	Los atributos '{{ attributes }}' de esta cuenta de nivel '{{ user_level }}' no pueden modificarse.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_014	Los atributos '{{ attributes }}' de esta cuenta de nivel '{{ user_level }}' no pueden modificarse.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADMIN_DB_015	Ya existe una cuenta con el nombre '{{ username }}'. Los nombres de cuenta deben ser únicos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ADMIN_DB_016	La cuenta de servicio no puede eliminarse.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_001	El token de acceso ya ha sido utilizado.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_002	El token de acceso ha expirado.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
AUTH_003	Nivel de usuario insuficiente para ejecutar la función '{{ function }}'.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_004	No hay datos de autenticación disponibles.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_005	La función '{{ function }}' no está disponible en robots del tipo '{{ robot_type }}'.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_006	El token de acceso no es utilizable.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_007	No hay tokens activos para esta sesión.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_008	El token de acceso no es utilizable.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
AUTH_009	El token de acceso no es utilizable.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
AUTH_010	Nombre de usuario o contraseña inválidos.	■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
AUTH_011	Nombre de usuario o contraseña inválidos.	■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
AUTH_012	El usuario '{{ username }}' ha sido eliminado.	■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
AUTH_013	No se pudo crear el usuario de servicio.	Reanudar el controlador.
AUTH_014	El administrador inicial ya existe.	Reanudar el controlador.
COMMAND_001	{{ error }}	Reanudar el controlador.
COMMAND_002	{{ error }}	Reanudar el controlador.
EXPORT_001	No se puede exportar, finalice primero la actualización.	Reanudar el controlador.
EXPORT_002	La exportación de los registros y la base de datos ha fallado.	Reanudar el controlador.
IMAGE_001	Tipo no compatible, utilice imágenes de alguno de los siguientes tipos: {{ allowed_types }}	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
IMAGE_002	La imagen subida es demasiado pequeña, proporcione una imagen de al menos {{ min_size }}x{{ min_size }} píxeles.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
IMAGE_003	La imagen subida es demasiado grande, proporcione una imagen de como máximo {{ max_size }}x{{ max_size }} píxeles.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
IMAGE_004	No se pudo determinar el tipo de la imagen.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REQUEST_001	El ejecutor {{ name }} aún se está ejecutando.	■ Espera a que finalice el proceso y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
REQUEST_002	{{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_003	La solicitud '{{ request }}' es desconocida.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_004	La solicitud '{{ request }}' es desconocida.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_005	Formato inválido del mensaje entrante, no es una cadena JSON.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_006	{{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_007	Funciones del sistema no disponibles.	Reanudar el controlador.
REQUEST_008	Se ha recibido una respuesta dañada.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_009	Respuesta de solicitud no exitosa: {{ response }}	Reanudar el controlador.
REQUEST_010	No se pudo crear el usuario '{{ username }}'.	Reanudar el controlador.
REQUEST_011	No se pudo modificar el usuario con ID {{ user_id }}.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
REQUEST_012	No se pudo establecer la contraseña para el usuario con ID {{ user_id }}.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_013	La contraseña es inválida. Inténtelo de nuevo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REQUEST_014	No se pudo establecer la contraseña para el usuario con ID {{ user_id }}.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_015	No se pudo eliminar el usuario con ID {{ user_id }}.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_016	El nombre de usuario es demasiado corto, debe tener al menos {{ num }} caracteres.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REQUEST_017	Ya existe una cuenta con el nombre '{{ username }}'. Los nombres de cuenta deben ser únicos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REQUEST_018	El nombre completo es demasiado corto, debe tener al menos {{ num }} caracteres.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REQUEST_019	La contraseña es demasiado corta, debe tener al menos {{ num }} caracteres.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REQUEST_020	Falta el argumento '{{ argument }}' para la acción '{{ action }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
REQUEST_021	El comando usbhook '{{ command }}' ha fallado.	■ Vuelve a conectar la memoria USB para intentarlo de nuevo. ■ Si el error persiste, utiliza otra memoria USB. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_022	No se pudo leer la lista de actualizaciones del dispositivo USB.	■ Vuelve a conectar la memoria USB para intentarlo de nuevo. ■ Si el error persiste, utiliza otra memoria USB. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_023	El código de salida {{ exit_code }} es desconocido.	Reanudar el controlador.
REQUEST_024	Esta función no está disponible debido a un desajuste interno de versión. Elija otra forma de actualizar el software.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_025	Confirme la actualización o reinicie el robot antes de ejecutar nuevamente una actualización.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
REQUEST_026	Reinicie el robot antes de volver a ejecutar una actualización.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
REQUEST_027	Ya hay una actualización en curso, no se puede ejecutar otra actualmente.	■ Espera a que finalice el proceso y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_028	No se pudo eliminar el archivo '{{ file_name }}' durante la limpieza.	Reanudar el controlador.
REQUEST_029	{{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_030	{{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
REQUEST_031	{{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
REQUEST_032	Grupo de solicitud inválido	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
SYSTEM_001	Falló el cálculo de la suma de verificación.	Reanudar el controlador.
SYSTEM_002	Falló la lectura del archivo '{{ file_name }}'.	Reanudar el controlador.
SYSTEM_003	Falló la lectura del archivo '{{ file_name }}'.	Reanudar el controlador.
SYSTEM_004	Falló la escritura en el archivo '{{ file_name }}'.	Reanudar el controlador.
SYSTEM_005	Falló la escritura en el archivo '{{ file_name }}'.	Reanudar el controlador.
SYSTEM_006	Solo se admiten fechas posteriores a {{ min_date }} y anteriores a {{ max_date }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SYSTEM_007	No se pueden validar los archivos de certificado cargados. Asegúrese de subir un par de archivos coincidentes.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SYSTEM_008	No se puede leer la información de zona horaria del certificado SSL. La hora extraída puede ser incorrecta.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UPDATE_001	Tipo de robot no definido, no se puede actualizar nada.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_002	Fallo al montar la memoria USB de actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_003	No se encontró el archivo de actualización, se omite la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.

Código de error	Mensaje	Solución
UPDATE_004	Se encontró un formato de archivo de actualización incorrecto.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_005	Dispositivo USB detectado. Desconéctelo antes de ejecutar una actualización.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
UPDATE_006	No se encontró la carpeta de datos de actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_007	Se detectaron múltiples dispositivos USB. Antes de ejecutar una actualización, desconecte los dispositivos USB que no contengan la actualización.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
UPDATE_008	La actualización falló inesperadamente. Revise los registros para obtener detalles.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_009	No se pudo encontrar el punto de montaje USB.	■ Vuelve a conectar la memoria USB para intentarlo de nuevo. ■ Si el error persiste, utiliza otra memoria USB. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
UPDATE_010	Se llamó a un servicio usbhook indefinido.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_011	La actualización falló inesperadamente. Revise los registros para obtener detalles.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_012	La actualización RAUC no está disponible.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_013	Falló el flasheo de la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.

Código de error	Mensaje	Solución
UPDATE_014	Falta la carpeta del llavero (keyring).	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_015	Faltan claves en la carpeta del llavero (keyring).	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_016	No se encontró el archivo de actualización, se omite la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_017	Fallo al extraer la firma de la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_018	Fallo al verificar la firma de la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_019	El archivo de actualización está dañado, se omite la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_020	Falló la carga de la imagen del runner, no se puede iniciar la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_021	Falta la imagen del runner de actualización, no se puede iniciar la actualización.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_022	Falló la instalación del firmware.	■ Reanudar el controlador. ■ Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
UPDATE_023	Como la actualización falló, la confirmación está bloqueada. Reinicie el robot y vuelva a iniciar la actualización.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.

Código de error	Mensaje	Solución
UPDATE_024	Otro comando usbhook está en ejecución.	■ Espera a que finalice el proceso y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ADDONS_001	El número de serie del robot no está definido. Todos los complementos con licencia están deshabilitados.	Reanudar el controlador.
ADDONS_002	No se pudo inicializar el administrador de licencias. Todos los complementos con licencia están deshabilitados.	Reanudar el controlador.
BLOCK_001	No se puede añadir el bloque de programación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_002	No se puede modificar el bloque de programación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_003	No se puede eliminar el bloque de programación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_004	No se pueden recuperar datos del bloque de programación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_005	No se puede mover el bloque de programación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
BLOCK_006	No se puede duplicar el bloque de programación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_007	Se ha encontrado una estructura de bloques no válida, no se puede cargar.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_008	La programación por bloques está deshabilitada y debe desbloquearse manualmente.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BLOCK_009	La programación está deshabilitada y debe desbloquearse manualmente.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BRIDGE_001	El siguiente error interrumpió el funcionamiento normal. {{ error_type }}: {{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BRIDGE_002	El bridge especificado '{{ bridge }}' no existe. (Acción llamada: '{{ action }}')	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BRIDGE_003	La acción enviada '{{ action }}' no existe para el bridge '{{ bridge }}'.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
BRIDGE_004	La llamada a la función '{{ function }}' falló. Parece que no ha iniciado sesión correctamente. Vuelva a la Interfaz de Administración para iniciar sesión.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
BRIDGE_005	Un usuario del tipo '{{ user_level }}' no está autorizado para ejecutar la función '{{ function }}'. Asegúrese de haber iniciado sesión correctamente.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
BRIDGE_006	El argumento '{{ name }}' falta para la acción '{{ target_function }}'.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BRIDGE_007	{{ response }}. Por favor inicie sesión nuevamente.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
BRIDGE_008	{{ response }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Vuelve a iniciar sesión. ■ Si no consigues iniciar sesión, ponte en contacto con el Administrador del robot.
BRIDGE_009	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el robot está apagado.	Apaga el robot y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
BRIDGE_010	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_011	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_013	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el robot está apagado.	Apaga el robot y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_014	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_015	Una aplicación paralela/en segundo plano no puede guardarse como aplicación de panel.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_016	La aplicación no puede guardarse. Solo se permite una aplicación en segundo plano por proyecto.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_017	La aplicación que intenta eliminar no existe.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
BRIDGE_018	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
BRIDGE_019	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_020	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_021	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_022	Esta ruta no está correctamente definida todavía; modifíquela para que sea válida.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_023	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_024	Por favor, especifique un nombre de rejilla antes de continuar.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
BRIDGE_025	La rejilla aún no está correctamente definida. Continúe con el asistente antes de guardar o cancele el asistente.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
BRIDGE_026	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el robot está apagado.	Apaga el robot y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_027	Solo se puede cargar una base de datos nueva si el robot está apagado.	Apaga el robot y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
BRIDGE_028	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_029	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_030	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_031	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_032	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_033	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
BRIDGE_034	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_035	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_036	No se pudo ejecutar la acción '{{ action }}'. Esta fuente de control no tiene permiso para realizar la acción.	■ Solicita el control activo. ■ Si otra conexión está controlando el robot, espera a que libere el control. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
BRIDGE_037	No se pudo ejecutar la acción '{{ action }}'. El robot necesita estar encendido.	Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_038	No se pudo ejecutar la acción '{{ action }}'. El robot está en estado de error.	■ Resuelve el error y vuelve a intentarlo. ■ Si no se puede resolver el error, reanuda el controlador.
BRIDGE_039	Formato inválido para los datos del eje multiturn. Cada entrada debe ser una lista que contenga un nombre de eje único y una posición objetivo numérica.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_040	Las compensaciones de posición deben ser una lista de 6 números flotantes, y cada uno debe estar dentro del rango $-5.0 \leq x \leq 5.0$.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
BRIDGE_041	No se pudo ejecutar la acción '{{ action }}'. El robot no debe estar encendido.	Apaga el robot y vuelve a intentarlo.
COGNEX_001	La cámara no respondió a tiempo a un comando.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.

Código de error	Mensaje	Solución
COGNEX_002	Se ha perdido la conexión con la cámara.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_003	Combinación usuario/contraseña inválida. Tenga en cuenta que el inicio de sesión predeterminado usa el usuario 'admin' sin contraseña.	Asegúrate de que la cámara está correctamente configurada (por ejemplo, que contiene la tarea que deseas activar)
COGNEX_004	La cámara ha sido desconectada.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_005	Conectarse a la cámara tomó demasiado tiempo.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_006	Tiempo de espera agotado al establecer la conexión con la cámara.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_007	Conectarse a la cámara tomó demasiado tiempo.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.

Código de error	Mensaje	Solución
COGNEX_008	Tiempo de espera agotado al establecer la conexión con la cámara.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_009	No se encontró ninguna cámara en la dirección especificada.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_010	No se pudo establecer el modo offline.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_011	No se pudo cambiar el trabajo.	Asegúrate de que la cámara está correctamente configurada (por ejemplo, que contiene la tarea que deseas activar)
COGNEX_012	No se pudo establecer el modo online.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_013	No se encontró ninguna cámara en la dirección especificada.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_014	No se encontró un FormatString en esta celda. Asegúrese de que esta función solo se llame para celdas con Cognex FormatStrings.	Asegúrate de que la cámara está correctamente configurada (por ejemplo, que contiene la tarea que deseas activar)

Código de error	Mensaje	Solución
COGNEX_015	No se encontró ninguna cámara en la dirección especificada.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_016	No se encontró ninguna cámara en la dirección especificada.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_017	No se encontró ninguna cámara en la dirección especificada.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
COGNEX_018	La cámara no envió una cadena de palabra clave a tiempo.	■ Comprueba que la cámara se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que la cámara funcione correctamente de forma independiente antes de conectarla al robot.
CONFIG_001	No existe un valor de configuración para la clave '{{ key }}'.	Reanudar el controlador.
CONFIG_002	No existe un valor de configuración para la clave '{{ key }}'. ¿Quizás quiso decir una de las siguientes? {{ alternatives }}	Reanudar el controlador.
CONFIG_003	El parámetro '{{ name }}' debe estar dentro del rango {{ range }} y no puede establecerse en {{ value }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CONFIG_004	El parámetro de movimiento '{{ name }}' no puede establecerse en cero, ya que evitaría el movimiento predeterminado del robot.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CONFIG_005	Las salidas digitales para el comportamiento de agarre de esta herramienta no están configuradas correctamente.	Ajusta los ajustes del comportamiento de recogida de tu herramienta y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CONFIG_006	Las salidas para el modo de señal seleccionado deben ser únicas. Restableciendo las señales de salida para esta herramienta.	Ajusta los ajustes del comportamiento de recogida de tu herramienta y vuelve a intentarlo.
CONNECTION_001	Se están procesando demasiados comandos. No se pudo ejecutar la acción '{{ action }}'.	■ Parece que la CPU del controlador está sobrecargada. ■ Envía menos comandos al robot (por ejemplo, reduce la frecuencia de las acciones o de las solicitudes de datos). ■ Reduce el número de conexiones (por ejemplo, las ventanas del navegador conectadas).
CONNECTION_002	Solo usuarios con niveles de acceso superiores a {{ user_level }} pueden registrarse.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
CONNECTION_003	Ya hay un usuario registrado.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
CONNECTION_004	No hay ningún usuario registrado.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
CONNECTION_005	Esta conexión solo acepta cadenas JSON como mensajes.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_006	Esta conexión solo acepta cadenas JSON como mensajes.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_007	El mensaje JSON entrante debe contener un diccionario.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_008	El mensaje JSON entrante debe contener la clave 'action'.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.

Código de error	Mensaje	Solución
CONNECTION_009	El mensaje JSON entrante debe contener la clave 'action'.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_010	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_011	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_012	La clave 'sequence' del mensaje JSON entrante debe ser un entero positivo.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_013	La clave 'arguments' del mensaje JSON entrante debe contener un diccionario.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_014	El mensaje enviado debe ser serializable en JSON.	Envía un mensaje con un formato válido y compatible a la conexión del robot.
CONNECTION_015	La cola de transmisión está llena. Esto probablemente se deba a una alta carga de procesamiento.	■ Parece que la CPU del controlador está sobrecargada. ■ Envía menos comandos al robot (por ejemplo, reduce la frecuencia de las acciones o de las solicitudes de datos). ■ Reduce el número de conexiones (por ejemplo, las ventanas del navegador conectadas).
CONTROLLER_002	No se pudo establecer la conexión con el MCM. El MCM puede no estar en ejecución o haberse bloqueado.	Reanudar el controlador.
CONTROLLER_003	La inicialización del ciclo de descubrimiento del MCM excedió el tiempo.	Reanudar el controlador.
CONTROLLER_004	La inicialización del ciclo de descubrimiento del MCM falló: '{{ answer }}'	Reanudar el controlador.
CONTROLLER_005	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
CONTROLLER_006	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_007	No se pudieron solicitar datos del MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_008	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_009	No se pudieron solicitar datos del MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_010	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_011	No se pudieron solicitar datos del MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
CONTROLLER_012	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_013	Los argumentos '{{ parameter_name }}' y 'actuador_ids' deben tener la misma longitud.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CONTROLLER_014	La propiedad '{{ parameter_name }}' de la articulación {{ joint }} debe estar dentro del rango {{ range }}, pero su valor es {{ value }}.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CONTROLLER_015	Los argumentos '{{ parameter_name }}' y 'actuador_ids' deben tener la misma longitud.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CONTROLLER_016	La propiedad '{{ parameter_name }}' de la articulación {{ joint }} debe estar dentro del rango {{ range }}, pero su valor es {{ value }}.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CONTROLLER_017	La calibración ha fallado. Repita el proceso de calibración.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CONTROLLER_018	La calibración ha fallado. Repita el proceso de calibración.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CONTROLLER_019	Uno de los actuadores a mover no está calibrado. Por favor calibre el robot antes de ejecutar movimientos.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CONTROLLER_021	Esta función solo puede llamarse si el MCM está correctamente conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
CONTROLLER_022	Esta función solo puede llamarse si el MCM está correctamente conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_023	No se pudieron solicitar datos del MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_024	El estado '{{ status }}' no es válido. Las opciones posibles son: {{ available_status }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_025	La bandera de reinicio no se activó después de enviar el comando de cambio de modo. Por favor, reinicie completamente el robot.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CONTROLLER_026	No se pudo conectar a los motores. Motores esperados: {{ expected_motors }}. Motores conectados: {{ connected_motors }}.	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
CONTROLLER_027	Falló el análisis del comando MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
CONTROLLER_028	{{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_029	Mensaje de error original: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_030	Mensaje de error original: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_031	Se recibió un error de MCM con una cadena de errores vacía.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_032	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_033	No se pudieron solicitar datos del MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
CONTROLLER_034	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_035	No se pudieron solicitar datos del MCM: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_036	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CONTROLLER_037	Esta función solo puede llamarse si el MCM aún no está conectado.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CORE_002	Este robot no admite modo de simulación.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
CORE_003	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el robot está encendido.	Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_004	No existe una aplicación con el nombre '{{ name }}'.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_005	No se ha seleccionado ningún script. Seleccione el script que desea ejecutar.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CORE_006	La función 'execute_script' no permite ejecutar una aplicación en segundo plano.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_007	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_008	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_009	No existe una aplicación con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_010	La función 'run_script' solo puede ejecutar aplicaciones principales.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_011	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_012	No existe una aplicación con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_013	La función 'start_parallel_script' solo puede ejecutar aplicaciones paralelas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_014	Una aplicación de calibración debe calibrar todos los motores.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_015	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_016	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_017	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_018	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_019	La función {{ function_name }} solo está disponible si se está usando una herramienta.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione la herramienta con la que quiere encenderlo. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_020	La función {{ function_name }} requiere que se defina una señal de salida para la herramienta activa.	Ajusta los ajustes del comportamiento de recogida de tu herramienta y vuelve a intentarlo.
CORE_021	La función {{ function_name }} solo está disponible si se está usando una herramienta.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione la herramienta con la que quiere encenderlo. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_022	La función {{ function_name }} requiere que se defina una señal de salida para la herramienta activa.	Ajusta los ajustes del comportamiento de recogida de tu herramienta y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_023	La función {{ function_name }} solo está disponible si se utiliza un P-Grip.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione la herramienta con la que quiere encenderlo. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_024	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_025	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_026	La acción '{{ action }}' solo puede ejecutarse si el estado es 'listo'.	■ Si el robot está encendido, activa la acción de parada. ■ Si el robot está apagado, enciéndelo. ■ A continuación, vuelve a intentarlo.
CORE_027	{{ error }}	Esto es un error personalizado creado en el código de la aplicación. Si no tienes claro cómo resolver este error, consulta al programador de esta aplicación.
CORE_028	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_029	No está definida una variable compartida con el nombre '{{ name }}'.	Es necesario escribir primero una variable antes de poder leerla.
CORE_030	No está definida una variable compartida con el nombre '{{ name }}'.	Es necesario escribir primero una variable antes de poder leerla.
CORE_031	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_032	No está definida una variable global con el nombre '{{ name }}'.	Es necesario escribir primero una variable antes de poder leerla.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_033	No está definida una variable global con el nombre '{{ name }}'.	Es necesario escribir primero una variable antes de poder leerla.
CORE_034	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_035	El argumento '{{ name }}' debe ser una ruta de archivo válida. Caracteres permitidos: A-Z a-z 0-9 _ - /	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_036	Valor inválido para el argumento '{{ name }}'. Las opciones posibles son {{ options }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_039	La dirección IP debe ser una cadena.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_040	El número de puerto debe ser un número entero.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_041	El puerto debe estar entre {{ port_min }} y {{ port_max }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_042	El carácter final debe ser una cadena.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_043	El número de puerto debe ser un número entero.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_044	El puerto debe estar entre {{ port_min }} y {{ port_max }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_045	El carácter final debe ser una cadena.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_046	El número de puerto debe ser un número entero.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_047	El puerto debe estar entre {{ port_min }} y {{ port_max }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_048	El carácter final debe ser una cadena.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_049	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_050	El mensaje enviado debe ser serializable en JSON.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_051	Argumento 'channel' inválido, debe ser un entero entre 1 y {{ number_of_buttons }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_052	Todos los botones tienen funciones asignadas, no puede leer estos valores.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_053	Argumento 'channel' inválido. Solo puede leer los botones sin funciones asignadas, que son {{ keys }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_054	Valor inválido para el argumento '{{ name }}'. Las opciones posibles son {{ options }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_055	La función {{ function_name }} solo está disponible si se utiliza un P-Grip.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione la herramienta con la que quiere encenderlo. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_056	La función {{ function_name }} solo está disponible si se utiliza un P-Grip.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione la herramienta con la que quiere encenderlo. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_057	La interfaz de administración agotó el tiempo durante la acción '{{ action }}' de la solicitud '{{ request }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CORE_058	El robot debe estar encendiéndose o apagándose, pero el estado es '{{ status }}'.	Reanudar el controlador.
CORE_059	No se permite el movimiento de la articulación {{ joint }} ya que el actuador no está calibrado.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione una rutina de calibración para ejecutarla durante el encendido. Esta rutina debe calibrar todos los actuadores. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_060	El argumento '{{ name }}' no puede ser un {{ container_type }} vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_061	No se permite el movimiento del gripper ya que el actuador no está calibrado.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione una rutina de calibración para ejecutarla durante el encendido. Esta rutina debe calibrar todos los actuadores. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_062	No se permite el movimiento de la articulación {{ joint }} ya que el actuador no está calibrado.	■ Apaga el robot. ■ Seleccione una rutina de calibración para ejecutarla durante el encendido. Esta rutina debe calibrar todos los actuadores. ■ Enciende el robot y vuelve a intentarlo.
CORE_063	Los argumentos '{{ parameter_name }}' y 'actuator_ids' deben tener la misma longitud.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_064	El parámetro '{{ parameter_name }}' debe contener los mismos elementos que 'actuator_ids'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_065	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_066	Cada valor del parámetro {{ name }} debe ser de tipo {{ value_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_067	La propiedad '{{ parameter_name }}' de la articulación {{ joint }} debe estar dentro del rango {{ range }}, pero su valor es {{ value }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_068	Cada valor del parámetro {{ name }} debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_069	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_070	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_071	La posición en el eje {{ axis }} no puede coincidir con el origen.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_072	La posición en el eje {{ axis }} no puede coincidir con el origen.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_073	Los ejes x e y deben formar un ángulo de 90°, pero el ángulo dado es de {{ angle }}°.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_074	La trayectoria contiene una pose inválida. Puede que necesite ajustar las poses.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_075	La pose no admite la configuración {{ configuration }}. Configuraciones disponibles: {{ available_configurations }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_076	No existe una pose con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_077	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_078	El parámetro offset debe ser [x, y, z, frame], donde x, y y z son números y frame es 'base' o 'tool'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_079	El argumento {{ name }} debe ser int, float o 'MAX'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_080	El argumento {{ name }} debe ser int, float o 'MAX'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_081	No se puede ejecutar el movimiento. El argumento '{{ argument_name }}' debe ser mayor a {{ value_min }}{{ unit }}, pero el valor dado fue {{ value }}{{ unit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_082	No se puede ejecutar el movimiento. El argumento '{{ argument_name }}' debe ser mayor a {{ value_min }}{{ unit }}, pero el valor dado fue {{ value }}{{ unit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_083	No se puede ejecutar el movimiento. El argumento '{{ argument_name }}' debe ser mayor a {{ value_min }}{{ unit }}, pero el valor dado fue {{ value }}{{ unit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_084	No se puede ejecutar el movimiento. El argumento '{{ argument_name }}' debe ser mayor a {{ value_min }}{{ unit }}, pero el valor dado fue {{ value }}{{ unit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_085	No se puede ejecutar el movimiento. El argumento '{{ argument_name }}' debe ser mayor a {{ value_min }}{{ unit }}, pero el valor dado fue {{ value }}{{ unit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_086	Debe proporcionarse un valor para '{{ argument_name }}' en cada una de las {{ joint_number }} articulaciones.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_087	El argumento '{{ argument_name }}' para la articulación {{ joint }} debe estar en el rango {{ value_range }} {{ unit }}, pero el valor dado fue {{ value }}{{ unit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_088	El primer waypoint debe ser diferente de la posición actual del robot.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_089	El argumento 'poses' no puede contener dos poses consecutivas idénticas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_090	No existe una ruta con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_091	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_092	No existe una rejilla con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_093	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_094	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_095	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CORE_096	Debe asignarse una entrada a la función 'Rearme de seguridad', ya que solo se permite restablecer la seguridad mediante entradas digitales.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CORE_097	No se puede ejecutar el comando '{{ command }}' mientras el robot se está moviendo.	■ Comprueba el código de la aplicación en busca de posibles errores. ■ Quizá quieras mejorar el código de la aplicación según el mensaje de error. ■ Quizá quieras mejorar la gestión de errores en el código de la aplicación.
CORE_098	No se pudo recuperar o escribir la información de hardware.	■ Reanudar el controlador. ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board"
CORE_099	La variable de entorno {{ var }} no está definida.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
CORE_100	No se pudo recuperar o escribir la información de hardware.	■ Reanudar el controlador. ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board"
CORE_101	Error al restablecer el nombre de host del controlador	■ Reanudar el controlador. ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board"
CORE_102	No se pudo recuperar o escribir la información de hardware.	■ Reanudar el controlador. ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board"
CORE_103	La secuencia de inicio automático ha fallado.	■ Ajusta la configuración de inicio en el menú de ajustes. ■ Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_001	{{ error_class }}: {{ error }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_002	Incompatibilidad de versión de base de datos detectada. El archivo de migración actualiza a la versión '{{ migration_version }}' en lugar de la versión requerida '{{ required_version }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_003	Incompatibilidad de versión de base de datos detectada. La versión cargada '{{ actual_version }}' no coincide con la versión requerida '{{ required_version }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_004	La columna '{{ column }}' no existe en la tabla '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_005	Error al decodificar la cadena JSON '{{ json_string }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_006	El ID '{{ element_id }}' no existe en '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_007	Todas las columnas excepto 'id' deben estar definidas para añadir un elemento.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_008	La columna '{{ column }}' no existe en la tabla '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_009	El comando SQL falló: {{ sql_command }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_010	La columna '{{ column }}' no existe en la tabla '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_011	El nombre '{{ element_name }}' ya existe en '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_012	Las siguientes columnas de la base de datos están reservadas: {{ columns }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_013	La columna '{{ column }}' no existe en la tabla '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_014	El ID '{{ element_id }}' de la tabla '{{ table_name }}' no forma parte de ningún proyecto.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_015	El proyecto predeterminado no puede ser eliminado ni sobrescrito.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_016	El ID '{{ element_id }}' no existe en '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_017	El ID '{{ element_id }}' no existe en '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_018	El ID '{{ element_id }}' no existe en '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_019	El nombre '{{ element_name }}' no existe en '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_020	La columna '{{ column }}' no existe en la tabla '{{ table_name }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_021	No se puede descomprimir el archivo cargado.	Sube un archivo compatible.
DATABASE_022	Un '{{ element_string }}' llamado '{{ element_name }}' ya existe en este proyecto.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
DATABASE_023	No se puede escribir la entrada en la base de datos global: '{{ entry }}'. Asegúrese de que esta entrada sea serializable en JSON.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_024	No se puede cargar una tabla de la base de datos de configuraciones. Probablemente está cargando una versión de base de datos más nueva en una versión de software antigua (incompatible).	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_025	Incompatibilidad de versión de base de datos detectada. El archivo de migración actualiza a la versión '{{ migration_version }}' en lugar de la versión requerida '{{ required_version }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_026	Incompatibilidad de versión de base de datos detectada. La versión cargada '{{ actual_version }}' no coincide con la versión requerida '{{ required_version }}'.	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_027	Valor inválido para '{{ parameter }}' en el archivo de migración '{{ file_name }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
DATABASE_028	Valor inválido para '{{ parameter }}' en el archivo de migración '{{ file_name }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_029	La operación '{{ operation }}' falló durante la migración de la base de datos: {{ error }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_030	La operación '{{ operation }}' falló durante la migración de la base de datos: {{ error }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_031	El comando SQL falló: {{ sql_command }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_032	La operación '{{ operation }}' falló durante la migración de la base de datos: {{ error }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_033	La operación '{{ operation }}' falló durante la migración de la base de datos: {{ error }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_034	La operación '{{ operation }}' falló durante la migración de la base de datos: {{ error }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_035	La migración '{{ file_name }}' no está disponible.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_036	El comando SQL falló: {{ sql_command }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_037	El comando SQL falló: {{ sql_command }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.

Código de error	Mensaje	Solución
DATABASE_038	El comando SQL falló: {{ sql_command }}	■ La base de datos es incompatible o está dañada; es posible que se haya modificado manualmente (por ejemplo, antes de la carga). ■ Es posible que se te guíe a través de un procedimiento que te permita descargar la base de datos actual antes de que se restablezca. ■ Si no se te guía a través de este procedimiento, descarga la base de datos actual de todos modos para tener una copia de seguridad de tu aplicación y de los ajustes. ■ Ahora puedes cargar una copia de seguridad de la base de datos que fuera compatible anteriormente.
DATABASE_039	La estructura jerárquica del nombre especificado es demasiado profunda.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DATABASE_040	El nombre especificado es demasiado largo. Debe elegir un nombre más corto.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DATABASE_041	El nombre especificado contiene caracteres inválidos o es un nombre reservado.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DATABASE_042	Por favor, especifique un nombre antes de realizar esta acción.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_001	El diálogo '{{ dialog_id }}' ya no existe.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
DIALOG_002	El diálogo de tipo '{{ dialog_type }}' espera una respuesta de tipo {{ expected_type }}, pero se recibió {{ answer_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_003	El diálogo de tipo '{{ dialog_type }}' espera una respuesta de tipo {{ expected_type }}, pero se recibió {{ answer_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
DIALOG_004	El diálogo de tipo '{{ dialog_type }}' espera una respuesta de tipo {{ expected_type }}, pero se recibió {{ answer_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_005	La opción de diálogo '{{ option }}' no existe. Las opciones disponibles son {{ available_options }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_006	La opción de diálogo '{{ option }}' no existe. Las opciones disponibles son {{ available_options }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_007	El diálogo de tipo '{{ dialog_type }}' espera una respuesta de tipo {{ expected_type }}, pero se recibió {{ answer_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_008	El diálogo de tipo '{{ dialog_type }}' espera una respuesta de tipo {{ expected_type }}, pero se recibió {{ answer_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DIALOG_009	La acción de interrupción '{{ interrupt_action }}' no existe. Las acciones disponibles son {{ available_interrupt_actions }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
DISTRIBUTOR_001	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_002	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_003	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_004	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_005	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
DISTRIBUTOR_006	El argumento '{{ name }}' no puede ser el nombre de una función interna de la API.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_007	El argumento '{{ name }}' no puede ser un {{ container_type }} vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_008	Los tipos de los argumentos 'identifiers' y 'values' son incompatibles.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_009	Los argumentos 'identifiers' y 'values' deben tener el mismo número de entradas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_010	El argumento 'values' debe contener entradas del tipo '{{ value_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_011	Los tipos de los argumentos 'identifiers' y 'values' son incompatibles.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_012	Los argumentos 'identifiers' y 'values' deben tener el mismo número de entradas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_013	Las claves del argumento 'values' deben coincidir con el conjunto de 'identifiers'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_014	El argumento 'values' debe contener entradas del tipo '{{ value_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_015	El argumento 'range' debe ser una lista de dos elementos; uno debe ser un número, None es permitido.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_016	Argumento 'range' inválido, los valores no deben exceder [0.0, 20.0].	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
DISTRIBUTOR_017	Argumento 'range' inválido, especifique los valores en orden ascendente.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_018	Los IDs de actuador deben ser de tipo str, int, list o set.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_019	No existe un actuador con ID {{ actuador_id }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_020	Si 'actuador_ids' es una lista, '{{ parameter_name }}' debe ser una lista.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_021	Los argumentos '{{ parameter_name }}' y 'actuador_ids' deben tener la misma longitud.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_022	Si 'actuador_ids' es un conjunto, '{{ parameter_name }}' debe ser un diccionario.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_023	El parámetro '{{ parameter_name }}' debe contener los mismos elementos que 'actuador_ids'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_024	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_025	El argumento {{ name }} debe ser de tamaño {{ size }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_026	Cada elemento del parámetro {{ name }} debe ser de tipo {{ element_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_027	El argumento '{{ name }}' no puede contener más de {{ size }} elementos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
DISTRIBUTOR_028	Cada clave del diccionario {{ name }} debe ser de tipo {{ key_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_029	Cada valor del parámetro {{ name }} debe ser de tipo {{ value_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_030	El argumento '{{ name }}' debe ser un porcentaje mayor que 0 y no superior a 100.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_031	Solo se pueden mover juntas del brazo robótico con esta función.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_032	El argumento 'frame' debe ser 'base' o 'tool'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_033	El argumento {{ name }} debe ser int, float o 'MAX'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_034	El argumento '{{ name }}' no puede ser un {{ container_type }} vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_035	El argumento '{{ name }}' no puede ser un {{ container_type }} vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_036	Valor inválido para el argumento '{{ name }}'. Las opciones posibles son {{ options }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_037	El argumento '{{ name }}' no puede ser un {{ container_type }} vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_038	Las direcciones deben ser -1 o +1.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
DISTRIBUTOR_039	Solo se pueden mover juntas del brazo robótico con esta función.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_041	La carga útil no puede exceder el máximo permitido de {{ max_payload }}kg.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_042	La carga útil no puede ser menor que la masa de la herramienta, que es {{ tool_mass }}kg.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_043	El número mínimo de poses debe ser al menos 2.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_044	El argumento '{{ name }}' tiene tamaño {{ size_actual }}, pero se espera tamaño {{ size_expected }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_045	Cada elemento del parámetro {{ name }} debe ser de tipo {{ element_type }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_046	No se puede leer la categoría de señal desconocida '{{ category }}'.	Elige una categoría de señal válida.
DISTRIBUTOR_047	No se puede leer la categoría de señal desconocida '{{ category }}'.	Elige una categoría de señal válida.
DISTRIBUTOR_048	No se puede leer la categoría de señal desconocida '{{ category }}'.	Elige una categoría de señal válida.
DISTRIBUTOR_049	Los límites del espacio de trabajo deben definirse como un diccionario con claves 'direction' y 'constant'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_050	El puerto debe estar entre {{ port_min }} y {{ port_max }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
DISTRIBUTOR_051	La corriente del gripper debe ser un valor entre 0 y {{ current_limit }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
EDITOR_001	El editor '{{ editor_id }}' ya no existe.	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
EDITOR_002	El robot no puede alcanzar esta pose (no existe solución cinemática).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_003	Asegúrese de que todos los puntos de la cuadrícula estén correctamente definidos (y no demasiado cerca entre sí).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_004	El tamaño de la cuadrícula debe ser al menos 2 en cada dimensión.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_005	Falta el archivo de código de la aplicación: {{ file_name }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_006	Falta el archivo de código de la aplicación: {{ file_name }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_007	El ID del contenedor de variables de estado '{{ container_id }}' no existe.	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_008	Índice de variable de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_009	Índice de contenedor de variables de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_010	El tipo de variable de estado '{{ variable_type }}' no existe.	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_011	Índice de variable de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_012	Índice de contenedor de variables de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_013	Los contenedores de variables de estado no admiten estructuras anidadas.	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
EDITOR_014	Índice de variable de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_015	Índice de contenedor de variables de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_016	Índice de variable de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_017	Índice de variable de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_018	Índice de contenedor de variables de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_019	Índice de contenedor de variables de estado inválido: {{ index }}	La aplicación parece estar dañada o no se ha guardado correctamente. Borrar y volver a crear esta aplicación.
EDITOR_020	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_021	No está definida una variable de estado con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_022	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_023	No está definida una variable de estado con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_024	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_025	No está definida una variable de estado con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_026	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
EDITOR_027	No está definida una variable de estado con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_028	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_029	No está definida una variable de estado con el nombre '{{ name }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_030	Se deben escribir los valores de todas las variables de este contenedor.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_031	La pose no admite la configuración {{ configuration }}. Configuraciones disponibles: {{ available_configurations }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EDITOR_032	El comando 'button_up' no sigue correctamente un comando 'button_down'.	■ Parece que la CPU del controlador está sobrecargada. ■ Envía menos comandos al robot (por ejemplo, reduce la frecuencia de las acciones o de las solicitudes de datos). ■ Reduce el número de conexiones (por ejemplo, las ventanas del navegador conectadas).
EDITOR_033	El robot no puede alcanzar esta pose (no existe solución cinemática).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
EVENT_001	La firma de la función del delegado añadido a este evento es {{ actual_signature }}, pero se espera {{ expected_signature }}.	Reanudar el controlador.
EVENT_002	La firma de la función del delegado añadido a este evento es {{ actual_signature }}, pero se espera {{ expected_signature }}.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
EVENT_003	Este evento está ejecutando demasiados hilos. Probablemente se deba a una carga de procesamiento alta.	■ Parece que la CPU del controlador está sobrecargada. ■ Envía menos comandos al robot (por ejemplo, reduce la frecuencia de las acciones o de las solicitudes de datos). ■ Reduce el número de conexiones (por ejemplo, las ventanas del navegador conectadas).
KINEMATICS_001	El argumento '{{ name }}' tiene tamaño {{ size_actual }}, pero se espera tamaño {{ size_expected }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_002	Cada valor del parámetro {{ name }} debe ser un número.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_003	Cada valor del parámetro {{ name }} debe ser un número.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_004	El diccionario {{ name }} debe contener las claves {{ keys }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_005	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_006	La orientación {{ orientation }} no es válida. Los límites son $\pm 180^\circ$ para roll, $\pm 90^\circ$ para pitch y $\pm 180^\circ$ para yaw.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_007	Los marcos de coordenadas solo pueden multiplicarse con otros marcos de coordenadas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_008	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_009	La pose no admite la configuración {{ configuration }}. Configuraciones disponibles: {{ available_configurations }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
KINEMATICS_010	La pose no admite el índice de configuración {{ index }}. Índices disponibles: {{ available_indices }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_011	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_012	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_013	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
KINEMATICS_014	{{ error }}	■ Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
MODBUS_001	La dirección para los registros de usuario debe estar entre 0x10 y 0xFF.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MODBUS_002	La dirección para los registros de usuario debe estar entre 0x10 y 0xFF.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MODBUS_003	La acción '{{ action }}' requiere que el argumento '{{ argument }}' esté presente en el registro de entrada.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MODBUS_004	La acción '{{ action }}' requiere que el argumento '{{ argument }}' esté presente en el registro de entrada.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MODBUS_005	La acción '{{ action }}' requiere que el argumento '{{ argument }}' esté presente en el registro de entrada.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
MODBUS_006	La acción '{{ action }}' requiere que el argumento '{{ argument }}' esté presente en el registro de entrada.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REST_001	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ options }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
REST_002	El argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ options }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ROS_001	La ejecución de la acción tardó demasiado.	■ Parece que la CPU del controlador está sobrecargada. ■ Envía menos comandos al robot (por ejemplo, reduce la frecuencia de las acciones o de las solicitudes de datos). ■ Reduce el número de conexiones (por ejemplo, las ventanas del navegador conectadas).
ROS_002	No existe una solicitud de conexión ROS con secuencia {{ sequence }}.	■ Desconecta y vuelve a conectar la conexión ROS. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ROS_003	No existe una solicitud de conexión ROS con secuencia {{ sequence }}.	■ Desconecta y vuelve a conectar la conexión ROS. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
ROS_007	No se encontró el archivo de configuración de Cyclone DDS en '{{ file_path }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
ROS_008	Error al analizar el archivo XML '{{ file_path }}': {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
ROS_009	No se encontró el elemento <Domain> en la configuración de Cyclone DDS.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
ROS_010	No se encontró el elemento <General> bajo <Domain>.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
ROS_011	No se encontró el elemento <Discovery> bajo <Domain>.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
ROS_012	La lista proporcionada contenía solo direcciones IP inválidas o vacías.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
ROS_013	No se encontró el archivo de configuración de respaldo de Cyclone DDS en '{{ file_path }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
ROS_014	Se produjo un error inesperado al copiar la configuración de respaldo: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.

Código de error	Mensaje	Solución
ROS_015	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ROS_016	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ROS_017	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ROS_018	No se encontró ninguna interfaz de red inalámbrica en el sistema.	Reanudar el controlador.
ROS_019	No se encontró ninguna interfaz de red inalámbrica en el sistema.	Reanudar el controlador.
SAFETY_001	No se puede leer el parámetro de seguridad '{{ parameter_name }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC"
SAFETY_002	No se puede escribir el parámetro de seguridad '{{ parameter_name }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC"
SAFETY_003	SafetySettingsError: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC"

Código de error	Mensaje	Solución
SAFETY_004	SafetySettingsError: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC"
SAFETY_005	No se encontró el archivo PMT de seguridad predeterminado. No es posible usar el editor de seguridad.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
SAFETY_006	La inicialización de la interfaz dbus falló: {{ error }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
SAFETY_007	Archivo de configuración de seguridad no válido. No se pueden importar los valores.	Sube un archivo compatible.
SAFETY_008	La configuración de seguridad no ha sido verificada. Su responsable de seguridad debe resolver esto verificando los cambios en la configuración.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_009	El dispositivo de seguridad debe estar bloqueado. Su responsable de seguridad debe resolver esto verificando los cambios en la configuración.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_010	Existe una discrepancia en la configuración de seguridad. Su responsable de seguridad debe resolverla verificando los cambios en los ajustes de seguridad. El TOC del dispositivo es {{ device_checksum }} en lugar de {{ local_checksum }}.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_011	Código de error {{ code }} activado en el dispositivo de seguridad. Su responsable de seguridad debe comprobar el dispositivo y resolver el error.	■ Reanudar el controlador. ■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.

Código de error	Mensaje	Solución
SAFETY_012	Código de alarma {{ code }} activado en el dispositivo de seguridad. Su responsable de seguridad debe comprobar el dispositivo y resolver el error.	■ Reanudar el controlador. ■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_013	El dispositivo de seguridad se encuentra en el estado '{{ state }}'. Su responsable de seguridad debe comprobar el dispositivo y resolver el error.	■ Reanudar el controlador. ■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_014	Una interrupción solo puede restablecerse mediante funciones de entrada digital. Esto está configurado así en los ajustes de seguridad.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_015	Los operadores no tienen permitido cambiar el modo de funcionamiento.	Pide a un usuario con la autenticación adecuada que realice esta tarea.
SAFETY_016	El responsable de seguridad está bloqueando actualmente el dispositivo de seguridad. Por favor, espere hasta que termine de editar o verificar la configuración.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SAFETY_017	Los parámetros de seguridad cargados no coinciden con los del dispositivo de seguridad. Su responsable de seguridad debe editar y aplicar los parámetros de seguridad.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
SCRIPT_001	Se detectó una importación recursiva en el archivo '{{ file_name }}'. Resuélvala antes de ejecutar el archivo.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_002	No se pudo importar '{{ node_name }}' desde el archivo '{{ file_name }}': {{ error }}	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_003	No se pudo importar '{{ node_name }}' desde el archivo '{{ file_name }}': {{ error }}	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_004	No se puede importar '{{ function_names }}' desde la aplicación '{{ file_name }}'. Asegúrese de que estas entidades existan.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_005	Al intentar importar la clase {{ node_name }}, no se pudo encontrar la clase base. Importe primero todas las clases de las que {{ node_name }} hereda.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_006	La importación del módulo de Python '{{ module_name }}' está prohibida para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_007	La declaración 'from module import *' no está permitida para módulos estándar. Por favor use 'import module'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_008	No se permiten importaciones relativas en aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_009	No se pudo encontrar la aplicación '{{ application }}' para importar.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_010	La importación del módulo de Python '{{ module_name }}' está prohibida para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_011	El nombre '{{ node_name }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_012	El nombre de función '{{ node_name }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_013	La función importada '{{ function_name }}' no está permitida en la aplicación '{{ application }}' de tipo '{{ application_type }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_014	La función importada '{{ function_name }}' no está permitida en la aplicación '{{ application }}' de tipo '{{ application_type }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_015	El nombre de clase '{{ node_name }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_016	El atributo de clase '{{ node_name }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_017	El nombre de clase '{{ node_name }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_018	El nombre de función '{{ node_name }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_019	El argumento de cadena '{{ string }}' está prohibido para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_020	La declaración except genérica (try: ... except: ...) no está permitida porque captura errores internos que pueden provocar comportamientos peligrosos.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_021	No se permite capturar excepciones genéricas (Exception, BaseException), ya que captura errores internos que pueden provocar comportamientos peligrosos.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_022	No se permite capturar excepciones genéricas (Exception, BaseException), ya que captura errores internos que pueden provocar comportamientos peligrosos.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_023	Está prohibido sobrescribir un atributo del módulo importado {{ target }}. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	- Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. - Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_024	Está prohibido sobrescribir un atributo del registro de funciones interno {{ target }}. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	- Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. - Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_025	Está prohibido sobrescribir la clase interna {{ target }}. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	- Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. - Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_026	Está prohibido sobrescribir la función predefinida {{ target }}. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	- Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. - Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_027	Está prohibido sobrescribir la entidad importada {{ target }}. Generado por la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}.	- Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. - Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_028	La aplicación '{{ application }}' se ha marcado como no ejecutable, puede estar aún en desarrollo.	■ Abra los ajustes de aplicación y hágalo ejecutable. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_030	{{ error_class }} en la aplicación importada: {{ error }}	■ Comprueba el código de la aplicación en busca de posibles errores. ■ Quizá quieras mejorar el código de la aplicación según el mensaje de error. ■ Quizá quieras mejorar la gestión de errores en el código de la aplicación. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_031	{{ error_class }} en la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}: {{ error }}	■ Comprueba el código de la aplicación en busca de posibles errores. ■ Quizá quieras mejorar el código de la aplicación según el mensaje de error. ■ Quizá quieras mejorar la gestión de errores en el código de la aplicación. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_032	{{ error_class }} en el objeto importado desde la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}: {{ error }}	■ Comprueba el código de la aplicación en busca de posibles errores. ■ Quizá quieras mejorar el código de la aplicación según el mensaje de error. ■ Quizá quieras mejorar la gestión de errores en el código de la aplicación. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_033	{{ error_class }} en la aplicación '{{ application }}' en la línea {{ line }}: {{ error }}	■ Comprueba el código de la aplicación en busca de posibles errores. ■ Quizá quieras mejorar el código de la aplicación según el mensaje de error. ■ Quizá quieras mejorar la gestión de errores en el código de la aplicación. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_034	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser uno de {{ argument_types }}.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_035	El tipo del argumento '{{ argument_name }}' debe ser '{{ argument_type }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_036	La dirección enviada debe ser una tupla (ip_address, port).	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_037	La dirección IP debe ser una cadena.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_038	El número de puerto debe ser un número entero.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_039	La importación del módulo de Python '{{ module_name }}' está prohibida para aplicaciones de usuario. Generado por la aplicación '{{ application }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.

Código de error	Mensaje	Solución
SCRIPT_040	El nombre de la función '{{ function_name }}' está prohibido en aplicaciones del tipo '{{ application_type }}'. Activado por la aplicación '{{ application }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SCRIPT_041	El nombre '{{ name }}' está prohibido en aplicaciones del tipo '{{ application_type }}'. Activado por la aplicación '{{ application }}'.	■ Adapta el código de la aplicación según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Siempre que apliques cambios a una aplicación, se recomienda encarecidamente reducir los parámetros de velocidad globales a valores bajos y, a continuación, probar la aplicación.
SETTINGS_001	El comportamiento de interrupción '{{ interrupt_behavior }}' no es válido. Opciones posibles: {{ available_interrupt_behaviors }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
SIGNAL_001	Las salidas digitales para el comportamiento de agarre de esta herramienta no están configuradas correctamente.	Ajusta los ajustes del comportamiento de recogida de tu herramienta y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_002	Las salidas digitales para el comportamiento de agarre de esta herramienta no son únicas.	Ajusta los ajustes del comportamiento de recogida de tu herramienta y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_003	Esta categoría no contiene ninguna E/S para leer.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
SIGNAL_004	Índice inválido ({{ index_or_name }}), el índice debe estar entre 1 y {{ length }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
SIGNAL_005	Nombre inválido, '{{ index_or_name }}' no es un nombre de E/S válido.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_006	Los nombres personalizados de E/S deben ser únicos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_007	Este robot no tiene señales de la categoría '{{ category }}'. Por lo tanto, esta función no puede usarse.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
SIGNAL_008	Solo se pueden escribir valores en las salidas, las entradas son de solo lectura.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_009	Valor inválido, solo se pueden escribir valores booleanos o 0/1 en las salidas digitales.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_010	Valor inválido, solo se pueden escribir valores numéricos en las salidas analógicas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_011	Valor de salida analógica inválido, debe estar en el rango [{{ value_min }}, {{ value_max }}].	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_012	Los nombres personalizados de E/S deben ser únicos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_013	Configuración desconocida '{{ name }}'.	Reanudar el controlador.
SIGNAL_014	Dirección de inicio inválida: {{ value }}. Debe ser un número positivo.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIGNAL_015	Falló la extracción de datos: {{ error }}. Probablemente se estén accediendo direcciones Modbus inválidas.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
SIGNAL_016	{{ error_class }}: {{ error }}	■ Comprueba que el dispositivo Modbus externo se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que el dispositivo Modbus externo y sus registros funcionen correctamente de forma independiente antes de conectarlo al robot.
SIGNAL_017	No se pudo conectar al dispositivo Modbus en la dirección IP {{ ip }}.	■ Comprueba que el dispositivo Modbus externo se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que el dispositivo Modbus externo y sus registros funcionen correctamente de forma independiente antes de conectarlo al robot.
SIGNAL_018	Modbus no está conectado, no se pueden leer ni escribir datos.	■ Comprueba que el dispositivo Modbus externo se encuentre en la misma red que el robot. ■ Comprueba que el dispositivo Modbus externo y sus registros funcionen correctamente de forma independiente antes de conectarlo al robot.
SIGNAL_019	Modbus ya está conectado, no se pueden cambiar los ajustes.	■ Desconecta el dispositivo Modbus externo. ■ Si el error persiste, apaga el dispositivo Modbus externo y, a continuación, vuelve a encenderlo. ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.
SIGNAL_020	La llamada a la función Modbus falló (Código de excepción: {{ exception_code }}).	Asegúrese de leer o escribir en el registro Modbus correcto y de aplicar un valor válido cuando escriba.
SOCKET_001	La conexión se cerró mientras se intentaba recibir un mensaje.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.

Código de error	Mensaje	Solución
SOCKET_002	La dirección '{{ address }}' del servidor ya está en uso.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.
SOCKET_003	La dirección '{{ address }}' es incompatible con la configuración de red.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.
SOCKET_004	Conexión rechazada. El servidor no puede manejar más de {{ max_connections }} conexiones.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.
SOCKET_005	El cliente se cerró mientras esperaba una conexión.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.
SOCKET_006	No se pudo establecer una conexión con {{ address }}.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.

Código de error	Mensaje	Solución
SOCKET_007	No se pudo decodificar un mensaje usando el estándar de decodificación '{{ encoding_standard }}'.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.
SOCKET_008	La dirección '{{ address }}' es incompatible con la configuración de red.	■ Asegúrate de que los ajustes del servidor y del cliente sean compatibles (dirección, puerto, Codificación de caracteres, Carácter final). ■ Adapta la conexión o la comunicación según el mensaje de error.
STATUS_001	Esperar a que el proceso en ejecución termine ha tardado demasiado. Si el estado no cambia automáticamente a 'listo', reinicie el robot.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
STATUS_002	El estado '{{ status }}' no es válido. Las opciones posibles son: {{ available_status }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
STATUS_003	El tipo de estado '{{ status_kind }}' no se puede reservar. Los estados reservables son: {{ reservable_status }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
STATUS_004	El tipo de estado '{{ status_kind }}' requiere que el estado de control del controlador de bajo nivel sea '{{ expected_controller_status }}', pero es '{{ actual_controller_status }}'.	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
STATUS_005	Otro hilo en ejecución posee este estado. El estado reservado es '{{ reserved_status }}'.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
STATUS_006	El estado '{{ status }}' no es válido. Las opciones posibles son: {{ available_status }}	■ Puede haber una incompatibilidad entre módulos internos. ■ Reinicia el controlador y vuelve a intentarlo. ■ Si el error persiste, debes actualizar el software a una versión más reciente.
STATUS_007	Reacción no definida al comportamiento de interrupción '{{ interrupt_behavior }}'.	Reanudar el controlador.
TCP_001	Falta un argumento en la llamada a la función: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
TCP_002	Falta un argumento en la llamada a la función: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
TCP_003	Falta un argumento en la llamada a la función: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
TCP_004	Faltan argumentos en la llamada a la función: '{{ action }} <{{ argument_1 }}> <{{ argument_2 }}>'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
TCP_005	Falta un argumento en la llamada a la función: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
TCP_006	Falta un argumento en la llamada a la función: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
TCP_007	El argumento '{{ argument }}' debe ser decodificable como JSON.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
THREAD_001	El siguiente error interrumpió el funcionamiento normal. {{ error_type }}: {{ error }}	Reanudar el controlador.
THREAD_002	El siguiente error interrumpió el funcionamiento normal. {{ error_type }}: {{ error }}	■ Vuelve a conectar la interfaz (por ejemplo, actualiza la página, incluyendo el borrado de la caché del navegador). ■ Si el error persiste, reanuda el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
AX_1001	Esclavo con ID '{{ 0 }}', nombre '{{ 1 }}': Tiempo de recuperación agotado.	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
AX_1002	Configuración de parámetros de hardware: El esclavo con ID '{{ 0 }}' tiene un nombre desconocido: '{{ 1 }}'	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC" ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board" ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
AX_1003	La configuración del esclavo EtherCAT es incorrecta. Se esperaba exactamente un esclavo con el nombre '{{ 0 }}', pero se encontraron: {{ 1 }}	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC" ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board" ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
AX_101	No se pudo recuperar el robot AX.	Reanudar el controlador.
AX_102	No se pudo recuperar el robot de una violación SS1.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
AX_103	No se pudo recuperar el robot de una violación SS2.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
AX_104	No se pudo recuperar el robot debido a una parada protectora activa.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.

Código de error	Mensaje	Solución
AX_2001	No se pudo verificar la validez de la lectura PDO del PLC de seguridad.	Reanudar el controlador.
AX_2011	Versión de protocolo del PLC de seguridad no compatible '{{ 0 }}' (se esperaba una de: {{ 1 }}). Asegúrese de que la configuración correcta esté cargada en el PLC de seguridad.	Reanudar el controlador.
AX_251	La comprobación de temperatura falló en el eje {{ 0 }}. La temperatura fue de {{ 1 }} °C, superior al umbral de {{ 2 }} °C. Deje que el robot se enfríe.	- La carga en los motores es demasiado alta. Reduzca la carga útil, la velocidad, la aceleración o el ciclo de trabajo. - Apaga el robot.
AX_2901	Códigos de error del motor: {{ 0 }}	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
AX_2902	Se detectó una violación en la señal de seguridad del botón HGC. Reinicie el robot para recuperarlo.	Reanudar el controlador.
AX_2903	Se ha superado el límite de discrepancia de posición en el eje '{{ 0 }}'. Reinicie el robot para recuperarlo.	Reanudar el controlador.
AX_2904	Se ha superado el límite de discrepancia de corriente en el eje '{{ 0 }}'. Reinicie el robot para recuperarlo.	Reanudar el controlador.
AX_2905	La protección I2T del eje '{{ 0 }}' está activa. Deje que el robot se enfríe.	- La carga en los motores es demasiado alta. Reduzca la carga útil, la velocidad, la aceleración o el ciclo de trabajo. - Apaga el robot.
AX_2906	La temperatura medida del eje '{{ 0 }}' es demasiado alta. Deje que el robot se enfríe.	- La carga en los motores es demasiado alta. Reduzca la carga útil, la velocidad, la aceleración o el ciclo de trabajo. - Apaga el robot.
AX_3001	No se pudo verificar la validez de la lectura PDO del controlador del motor.	- Reanudar el controlador. - Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
AX_3002	No se pudo verificar la validez de la lectura PDO del codificador de salida. Mueva ligeramente el robot e intente encenderlo de nuevo.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
AX_3801	No se pudo verificar la validez de la lectura PDO de la IMU.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
AX_3802	No se pudo encender el robot: El vector de gravedad proporcionado {{ 0 }} [marco base] / {{ 1 }} [marco IMU] difiere de la gravedad medida por la IMU: {{ 2 }} [marco IMU]. La diferencia de {{ 3 }} es mayor que la tolerancia de {{ 4 }}.	■ Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Pide a un usuario con la autenticación adecuada que realice esta tarea.
AX_3901	Eje {{ 0 }}: La magnitud del desplazamiento de posición debe ser ≤ 5 grados (actual: {{ 1 }}). Ajuste el robot y la configuración según corresponda.	■ Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo. ■ Pide a un usuario con la autenticación adecuada que realice esta tarea.
AX_59001	Operación no compatible en modo simulación: {{ 0 }}	Ejecutar esta acción en un robot no simulado.
AX_59002	Error simulado: '{{ 0 }}'	Ejecutar esta acción en un robot no simulado.
AX_59003	Desajuste de estado EtherCAT en el simulador AX.	Ejecutar esta acción en un robot no simulado.
CFG_101	No se pudo configurar el eje '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_102	No se pudo configurar la articulación '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_103	No se pudo configurar el enlace '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_104	No se pudo configurar la cápsula personalizada.	Reanudar el controlador.
CFG_105	La definición de '{{ 0 }}' debe ser x, y, z.	Reanudar el controlador.
CFG_106	El valor de '{{ 1 }}' ({{ 0 }}) no es válido.	Reanudar el controlador.
CFG_11	Falta el valor '{{ 0 }}' en la sección '{{ 1 }}'; voltaje del robot: {{ 2 }}, versión de hardware: {{ 3 }}.	Reanudar el controlador.
CFG_12	No se pudo encontrar el enlace de la pinza con el nombre '{{ 0 }}'. Revise su archivo agrip.config o pgrip2.config.	Reanudar el controlador.
CFG_1301	La definición de '{{ 0 }}' debe ser x1, y1, z1, x2, y2, z2, radio.	Reanudar el controlador.
CFG_1311	Intento de definir check_intersect consigo mismo.	Reanudar el controlador.
CFG_1312	Intento de definir check_intersect con un enlace desconocido '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
CFG_1313	Los enlaces referenciados en check_intersect deben definirse previamente, pero el enlace '{{ 0 }}' aparece más adelante en la configuración.	Reanudar el controlador.
CFG_1511	La traslación calibrada {{ 0 }} está demasiado alejada del valor nominal {{ 1 }}; tolerancia permitida (norma): {{ 2 }}.	Reanudar el controlador.
CFG_1512	La rotación calibrada {{ 0 }} está demasiado alejada del valor nominal {{ 1 }}; tolerancia permitida (distancia angular): {{ 2 }}.	Reanudar el controlador.
CFG_201	El margen de seguridad de posición es demasiado alto (valor: {{ 0 }}).	Reanudar el controlador.
CFG_51	Tipo de brazo robótico incorrecto '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_52	Tipo de articulación desconocido '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_53	Nombre de eje desconocido '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_54	Nombre de enlace desconocido '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CFG_55	Tipo de articulación no válido para esta operación: '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
CKM_1001	El eje de rotación unitario debe contener tres elementos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_1002	Sin argumentos adicionales, solo es válido el tipo de restricción 'Free'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_101	Objetivo fuera de rango.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_102	Objetivo fuera de rango: No se pudo determinar el ángulo {{ 0 }}, pose objetivo: {{ 1 }}	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_103	Objetivo fuera de rango: Los ángulos de las articulaciones 1/2/3 son: {{ 0 }} {{ 1 }} {{ 2 }}; pose en J7: {{ 3 }}	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CKM_104	Objetivo fuera de rango: Todas las {{ 0 }} solución(es) violan los límites articulares.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_11	No se pudo construir la cadena cinemática: No hay enlaces definidos.	Reanudar el controlador.
CKM_12	No se pudo construir la cadena cinemática: Algunos ejes no tienen enlace.	Reanudar el controlador.
CKM_13	No hay suficientes configuraciones de enlace: {{ 0 }} configuración(es) de articulación, {{ 1 }} configuración(es) de enlace	Reanudar el controlador.
CKM_1501	Tipo de restricción desconocido '{{ 0 }}' para la cinemática inversa numérica.	Reanudar el controlador.
CKM_1502	Se requiere un eje de rotación distinto de cero para la restricción de eje de rotación libre.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_1503	Los ángulos aleatorios previos máximos deben ser menores que: {{ 0 }}	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_1504	No se encontró una solución numérica. Aumente la tolerancia o el número máximo de iteraciones.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_1505	No se encontró una solución numérica. El objetivo no es alcanzable o el algoritmo no convergió.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_2511	No se pudo añadir la inercia del rotor para: '{{ 0 }}', padre: '{{ 1 }}'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_2512	Tipo de articulación no compatible: {{ 0 }} en el eje {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
CKM_3001	Cinemática analítica: Se requiere geometría del robot calibrada.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
CKM_3501	La configuración cinemática seleccionada {{ 0 }} no es válida (el rango válido es {{{ 1 }}, {{ 2 }}}).	Reanudar el controlador.
CKM_501	No se encontraron los ángulos más cercanos.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CKM_502	No se encontraron ángulos iterados válidos. Aumente el tamaño del paso.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_101	Error de análisis.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_102	No se pudo analizar el eje.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_103	Error al analizar el comando JSON '{{ 0 }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_104	No se pudo analizar el modo LED '{{ 0 }}'.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_105	Parámetro '{{ 0 }}': Debe ser un array.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_11	No se pudo entrar en el modo: '{{ 0 }}'	Reanudar el controlador.
CMD_11001	Elemento 'points' no válido en el índice {{ 0 }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_111	El número de '{{ 0 }}' debe ser igual al número de '{{ 1 }}' (actual: {{ 2 }}, {{ 3 }})	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_11101	No se pudo cambiar del modo manual al modo automático.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.

Código de error	Mensaje	Solución
CMD_112	Parámetro '{{ 0 }}': No debe estar vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_121	Comando desconocido: '{{ 0 }}'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_122	Tipo de comando desconocido para move_axes: '{{ 0 }}'	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_151	Uso: {{ 0 }}	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CMD_201	Se esperaba un resultado 'status', pero se obtuvo: '{{ 0 }}'	Reanudar el controlador.
CMD_202	Se esperaba un estado OK, pero se produjo un error. Modo de operación: '{{ 0 }}', mensaje: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
CMD_203	La inicialización falló. Mensaje: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
CMD_5011	El valor debe ser 'all' o estar entre 1 y {{ 0 }} (actual: {{ 1 }}).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CMD_59001	El modo de simulación no es compatible con el tipo de brazo robótico '{{ 0 }}'.	Ejecutar esta acción en un robot no simulado.
CTL_1001	CurrentReferenceGenerator::add_plane() falló en el índice {{ 0 }}.	Reanudar el controlador.
CTL_10011	El robot no está calibrado.	Seleccione una rutina de calibración para ejecutarla durante el encendido. Esta rutina debe calibrar todos los actuadores.
CTL_111	Cambie al modo manual. La posición actual viola los límites.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad
CTL_112	La posición objetivo viola los límites.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CTL_201	{{ 1 }} está violando el límite del espacio de trabajo {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad
CTL_203	El robot está cerca de una autocollision entre {{ 0 }} y {{ 1 }}.	-
CTL_204	Eje {{ 0 }}: La posición {{ 1 }} está a punto de alcanzar el límite {{ 2 }} con velocidad {{ 3 }} y desaceleración {{ 4 }}.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_205	Controlador de seguridad: Los límites de posición {{{ 0 }}, {{ 1 }}} son demasiado estrechos en el eje {{ 2 }}.	Reanudar el controlador.
CTL_206	Controlador de seguridad: La posición {{ 0 }} en el eje {{ 1 }} está demasiado cerca de los límites (esperado: dentro de {{{ 2 }}, {{ 3 }}}).	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
CTL_2111	Eje {{ 0 }}: Error de control de posición; actual: {{ 1 }}, ordenado: {{ 2 }}	La carga en los motores es demasiado alta. Reduzca la carga útil, la velocidad, la aceleración o el ciclo de trabajo.
CTL_2112	No se pudo continuar el movimiento. Eje {{ 0 }}: La diferencia de posición {{ 1 }} grados supera el límite.	■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada. ■ Reanudar el controlador.
CTL_2113	No se pudo continuar el movimiento. Eje {{ 0 }}: La velocidad {{ 1 }} grados por segundo supera el límite.	■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada. ■ Reanudar el controlador.
CTL_311	Controlador de seguridad: Cambiar el límite del ángulo articular provocaría un salto repentino en el eje {{ 0 }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_312	Los límites o fronteras del espacio de trabajo se cambiaron mientras había intersección con el robot. Un cambio causaría un salto repentino.	■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad ■ Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
CTL_313	Un cambio en los límites o fronteras del espacio de trabajo causaría {{ 0 }} intersección(es) y un salto repentino; no se realiza el cambio.	■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad ■ Reanudar el controlador.
CTL_314	No se puede activar el controlador de intersecciones mientras existan intersecciones propias o de límites del espacio de trabajo.	■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad ■ Reanudar el controlador.
CTL_501	La velocidad deseada no debe ser cero (actual: {{ 0 }}).	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_601	Algoritmo trapezoidal: No se pudo calcular la trayectoria debido a un valor de tiempo negativo: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
CTL_602	Algoritmo trapezoidal: La aceleración o desaceleración es demasiado pequeña para alcanzar la velocidad objetivo.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_603	La posición mínima calculada {{ 0 }} es menor que el límite inferior de posición {{ 1 }}. Esto puede evitarse eligiendo poses más alejadas de los límites articulares.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_604	La posición máxima calculada {{ 0 }} es mayor que el límite superior de posición {{ 1 }}. Esto puede evitarse eligiendo poses más alejadas de los límites articulares.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_605	Algoritmo trapezoidal: No se pudo calcular la trayectoria debido a un discriminante negativo: {{ 0 }}	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
CTL_606	Algoritmo trapezoidal: La distancia requerida no puede cubrirse con los parámetros dados.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
CTL_701	El generador de referencias de posición se quedó sin puntos.	Reanudar el controlador.
CTL_801	No se puede establecer el intervalo de filtro en el limitador de posición mientras el robot sigue en movimiento.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
CTL_802	El intervalo de filtro debe estar en el rango (0.000, {{ 0 }}) s, pero es {{ 1 }} s.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
ECAT_1001	Código de error de la biblioteca SOEM: {{ 0 }}	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
ECAT_101	No se pudo reiniciar el PLC de seguridad después de {{ 0 }} intentos.	Reanudar el controlador.
ECAT_1011	No se pudo crear la interfaz EtherCAT.	Reanudar el controlador.
ECAT_1012	El bus EtherCAT ya está en uso.	Reanudar el controlador.
ECAT_1013	No se pudo inicializar la interfaz SOEM con el nombre de dispositivo '{{ 0 }}'. Asegúrese de ejecutarlo con permisos de root.	Reanudar el controlador.
ECAT_1014	No se pudo inicializar la conexión EtherCAT.	■ Reanudar el controlador. ■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC" ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board" ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_1015	No se pudo configurar el reloj distribuido.	Reanudar el controlador.
ECAT_1016	El tamaño del mapa I/O {{ 0 }} es demasiado grande (esperado: <= {{ 1 }}).	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
ECAT_11	No se pudo inicializar el esclavo EtherCAT con ID '{{ 0 }}', nombre '{{ 1 }}'	■ Reanudar el controlador. ■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC" ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board" ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_1101	Función '{{ 0 }}' fallida.	Reanudar el controlador.
ECAT_1111	La interfaz SOEM no pudo leer el archivo '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
ECAT_1112	La interfaz SOEM no pudo escribir el archivo '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
ECAT_12	Se esperaba exactamente 1 esclavo EtherCAT '{{ 0 }}', pero se encontraron {{ 1 }}. En total se encontraron {{ 2 }} esclavos en la red.	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC" ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board" ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_1211	No se pudo leer {{ 0 }} byte(s) SDO del esclavo {{ 1 }}; índice/subíndice: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	Reanudar el controlador.
ECAT_1212	No se pudo escribir el valor SDO '{{ 0 }}' en el esclavo {{ 1 }}; índice/subíndice: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
ECAT_13	No se encontraron esclavos en la red.	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Safety PLC" ■ Posible pieza defectuosa: "Main I/O Board" o "Tool I/O Board" ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_14	No se pudieron configurar los esclavos. Asegúrese de que los motores estén conectados al EPC.	■ No hay conexión con uno o más dispositivos; consulta el mensaje de error. ■ Posible pieza defectuosa: el cable que conecta con el dispositivo que no tiene conexión. ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_15	Error durante la actualización del robot: El esclavo con ID '{{ 0 }}' no está habilitado. El statusword fue: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
ECAT_1501	La conexión EtherCAT no pudo establecer el estado {{ 0 }} durante el intento #{{ 1 }}.	Reanudar el controlador.
ECAT_1502	La conexión EtherCAT no pudo establecer el estado {{ 0 }} después de {{ 1 }} intento(s).	Reanudar el controlador.
ECAT_16	Tiempo de espera agotado para el cambio de estado del esclavo a '{{ 0 }}'. Esclavos en estado inesperado: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
ECAT_1601	Desajuste de '{{ 0 }}' en la articulación {{ 1 }}: Valor del accionamiento: {{ 2 }}; valor esperado o configurado: {{ 3 }}	Reanudar el controlador.
ECAT_1602	Parámetro de configuración de motor no válido '{{ 0 }}' en la articulación {{ 1 }}: Valor del drive: {{ 2 }}.	■ Reanudar el controlador. ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_1603	Configuración de motor no válida. La seguridad funcional sobre EtherCAT (FSOE) no está habilitada en la articulación {{ 0 }}.	■ Reanudar el controlador. ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_17	No todos los esclavos están en el estado esperado '{{ 0 }}'. Esclavos en estado inesperado: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
ECAT_1701	Dispositivo EtherCAT {{ 0 }} con ID de esclavo {{ 1 }}: Versión de firmware no compatible: {{ 2 }} (esperado: uno de {{ 3 }})	Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
ECAT_1702	Controlador de motor con ID de esclavo {{ 0 }}: Versión de firmware {{ 1 }} no coincide con el primer controlador de motor que tiene {{ 2 }}.	Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
ECAT_1703	Se activó la actualización forzada del firmware.	Reanudar el controlador.
ECAT_1704	No se activó la actualización forzada del firmware o falló.	Ejecuta la actualización de nuevo o seleccione otro método para llevarla a cabo.
ECAT_18	No se pudo recuperar el esclavo con ID {{ 0 }}: Statusword desconocido: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
ECAT_19	Error al analizar los datos de configuración del esclavo: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
ECAT_201	MCM detectó un error en su conteo multiturno interno. Conteo multiturno de la articulación {{ 0 }}: {{ 1 }}, posición del encoder de salida: {{ 2 }} grados.	■ Pide a un usuario con la autenticación adecuada que realice esta tarea. ■ Inicie sesión como usuario de servicio y acceda a «Recuperación multiturno». Para la articulación afectada, introduzca el ángulo físico real y aplíquelo.
ECAT_2011	La conexión EtherCAT no pudo transmitir datos de proceso.	Reanudar el controlador.
ECAT_202	MCM detectó un error de alineación en los encoders de la articulación {{ 0 }}. Posición del encoder de salida: {{ 1 }}, posición del encoder del drive: {{ 2 }}.	■ Pide a un usuario con la autenticación adecuada que realice esta tarea. ■ Posible pieza defectuosa: "Motor Unit"
ECAT_203	El servicio AX detectó una fuente de encoder inválida en el esclavo '{{ 0 }}' (esperado: encoder en el lado del motor).	Reanudar el controlador.
ECAT_204	El servicio AX detectó un sensor de encoder inválido en el esclavo '{{ 0 }}' (esperado: encoder en el lado del motor).	Reanudar el controlador.
ECAT_205	No se pudo verificar la validez de la lectura del encoder de salida SDO. Mueva ligeramente el robot y vuelva a encenderlo.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
LIC_101	No se pudo verificar la licencia.	Reanudar el controlador.
LIC_102	La versión del archivo de licencia '{{ 0 }}' no es compatible (esperado: '{{ 1 }}').	Reanudar el controlador.
LIC_103	Licencia inválida.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
MATH_1011	Conversión de vector plano a matriz: Se esperaban {{ 0 }} * {{ 1 }} elementos (actual: {{ 2 }}).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MATH_1012	Se esperaba una matriz simétrica para {{ 0 }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MATH_1101	La matriz de rotación no es ortogonal. Desviación de Frobenius de $R^T R$ respecto a la identidad: {{ 0 }}, matriz: {{ 1 }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MATH_1102	La matriz de rotación debe tener determinante 1 (actual: {{ 0 }}).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MATH_111	{{ 0 }}: No debe contener valores NaN.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MATH_112	Intento de calcular {{ 0 }} de un vector vacío.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MATH_201	No se pudo convertir '{{ 0 }}' a un entero.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
MCM_1001	Error no manejado en el bucle del servidor; re-inicializando.	Reanudar el controlador.
MCM_101	Por favor especifique '--robot' o configure la variable de entorno ARM_TYPE.	Reanudar el controlador.
MCM_102	Acción inválida '{{ 0 }}'. Verifique el flag de línea de comandos '--action'.	Reanudar el controlador.
MCM_103	Formato inválido '{{ 0 }}'. Verifique el flag de línea de comandos '--format'.	Reanudar el controlador.
MCM_104	Afinidad de CPU inválida '{{ 0 }}'. Use un entero ≥ -1 para '--cpu'.	Reanudar el controlador.
MCM_201	Bucle de salida terminando.	Reanudar el controlador.
MISC_201	Bits de error del PLC de seguridad: {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.

Código de error	Mensaje	Solución
MISC_202	STO como resultado de un SS1.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_203	STO debido a la violación de un SOS.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_204	Por favor, suelte el botón de parada normal. SS1 debido a la parada normal.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_205	Por favor, suelte el botón de emergencia. SS1 debido al botón de parada de emergencia.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_206	Por favor, suelte el botón de emergencia del Teach Pendant. SS1 debido al botón de emergencia del Teach Pendant.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_207	Por favor, suelte el botón de parada de protección.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_208	Por favor, presione el botón de habilitación para mover el robot. SS2 como resultado del modo manual.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_209	SS1 debido a la violación de la velocidad lineal {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_210	SS1 debido a la violación de la velocidad angular {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.

Código de error	Mensaje	Solución
MISC_211	Por favor, cambie al modo manual. SS2 debido a la violación de los límites del espacio de trabajo {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad
MISC_212	Por favor, cambie al modo manual. SS2 debido a la violación de los límites de posición de la articulación {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Cambiar a modo manual para resolver las infracciones de seguridad
MISC_213	SS2 tras colisión debido a la violación de los límites de fuerza {{ 0 }}.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_214	Se requiere reinicio tras el cambio de modo de operación. Asegúrese de que el botón de habilitación esté liberado. SS2 como resultado del reinicio de modo.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_215	Por favor, suelte el botón de parada protectora. SS1 debido al botón de parada de protección.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MISC_216	Por favor, suelte el botón de parada protectora. SS2 debido al botón de parada de protección.	■ Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error. ■ Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
MOV_101	Error en el eje {{ 0 }}.	Reanudar el controlador.
OS_101	Código de error del sistema operativo (errno): {{ 0 }}, mensaje: {{ 1 }}	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
OS_11001	El programa '{{ 0 }}' ya se está ejecutando con ID de proceso {{ 1 }}, nombre de archivo de bloqueo: {{ 2 }}	Reanudar el controlador.
OS_11011	No se pudo manejar la señal '{{ 0 }}'. Algo ya la está manejando.	Reanudar el controlador.
OS_11012	No se pudo manejar la señal '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
OS_1301	No se pudo establecer la afinidad de CPU para {{ 0 }}. Asegúrese de que el proceso tenga privilegios de root.	Reanudar el controlador.
OS_1302	No se pudo establecer la prioridad de planificación para {{ 0 }}. Asegúrese de que el proceso tenga privilegios de root.	Reanudar el controlador.
OS_1401	No se pudo bloquear la memoria del proceso. Asegúrese de que el proceso tenga privilegios de root.	Reanudar el controlador.
OS_1402	No se pudo aumentar la prioridad del proceso. Asegúrese de que el proceso tenga privilegios de root.	Reanudar el controlador.
OS_201	No se pudo crear el objeto socket.	Reanudar el controlador.
OS_2011	No se pudo abrir el archivo '{{ 0 }}' para lectura.	Reanudar el controlador.
OS_2012	No se pudo eliminar el archivo '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
OS_202	No se pudo configurar el socket para reutilización inmediata.	Reanudar el controlador.
OS_203	No se pudo enlazar el socket a la dirección: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
OS_2301	Llamada a fcntl(): No se pudieron obtener las banderas.	Reanudar el controlador.
OS_2302	Llamada a fcntl(): No se pudieron establecer las banderas.	Reanudar el controlador.
OS_251	Llamada a setsockopt(): No se pudo establecer la opción de socket '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
OS_252	No se pudieron obtener las opciones del socket.	Reanudar el controlador.
OS_301	No se pudo establecer el tiempo de espera de recepción para el socket.	Reanudar el controlador.
OS_411	No se pudo conectar al servidor.	Reanudar el controlador.
OS_412	No se pudo establecer conexión con el servidor.	Reanudar el controlador.
OS_413	No se pudo conectar al servidor debido a un tiempo de espera.	Reanudar el controlador.
OS_451	No se pudo poner el socket en modo de escucha.	Reanudar el controlador.
OS_452	No se pudo aceptar la conexión entrante.	Reanudar el controlador.
OS_501	Llamada a select() fallida.	Reanudar el controlador.
OS_502	Conexión por select() no en progreso.	Reanudar el controlador.
OS_503	Error en select() durante el intento de conexión.	Reanudar el controlador.
OS_504	Timeout en select() durante el intento de conexión.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
OS_601	No se pudo enviar el mensaje.	Reanudar el controlador.
OS_602	No se pudieron enviar todos los caracteres.	Reanudar el controlador.
OS_651	No se pudo recibir el mensaje.	Reanudar el controlador.
OS_701	Número de puerto no válido: {{ 0 }} (debe estar entre 0 y 65535)	Reanudar el controlador.
OS_702	Dirección IPv4 no válida: '{{ 0 }}'	Reanudar el controlador.
OS_711	Llamada a getnameinfo() fallida.	Reanudar el controlador.
OS_801	El tamaño de los datos de {{ 0 }} es demasiado grande (esperado: < {{ 1 }}).	Reanudar el controlador.
OS_802	El tamaño de los datos es {{ 0 }} (esperado: >= 0).	Reanudar el controlador.
PPM_101	No se especificó ningún segmento.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_102	Error CKM.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
PPM_103	Cambio de configuración.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_104	Cambio de configuración detectado durante la trayectoria (velocidad de la articulación {{ 0 }}: {{ 1 }}, velocidad de la herramienta: {{ 2 }}).	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_105	El radio de mezcla del primer segmento debe ser 0, pero es {{ 0 }}.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_106	La pose {{ 0 }} no puede estar fuera de la esfera de mezcla con centro {{ 1 }} y radio {{ 2 }}.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
PPM_107	Mezcla de segmentos inválida: El segmento de tipo '{{ 0 }}' (ID {{ 1 }}) tiene radios de mezcla de {{ 2 }} y {{ 3 }}, pero la longitud total es solo {{ 4 }}. Esto resultaría en una longitud de {{ 5 }} que es menor que la longitud mínima requerida de {{ 6 }}.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_108	La configuración {{ 0 }} de la pose objetivo del PoseSegment no es válida.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_11	No se pudo generar la trayectoria.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_12	La pose intermedia debe ser diferente de la pose inicial y final.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_13	La pose inicial debe ser diferente de la pose final.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_14	No se pudo crear el segmento de tipo '{{ 0 }}'.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_151	El segmento de tipo '{{ 0 }}' requiere un cambio de posición.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PPM_152	El segmento de tipo '{{ 0 }}' requiere un cambio de orientación.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
PPM_1701	El tipo de segmento '{{ 0 }}' no admite el cálculo de dirección.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PYAPI_1011	La lista debe tener 4 o 9 elementos.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PYAPI_111	Conversión de lista de Python a vector fallida.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PYAPI_112	Conversión de lista de Python a cuaternión fallida.	■ No se ha podido ejecutar un comando de movimiento. ■ Ajusta los argumentos de tu función según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
PYAPI_1211	No se pudo analizar la definición de la articulación del robot '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
PYAPI_1212	No se pudo analizar la definición del enlace del robot '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
PYAPI_1213	No se pudo analizar la cápsula geométrica.	Reanudar el controlador.
SIG_1011	Señal en índice {{ 0 }}: No existe.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIG_1012	Señal en índice {{ 0 }}: No configurable.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIG_1013	Señal en índice {{ 0 }}: Solo las entradas digitales pueden estar en modo pull-up.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIG_1014	Señal en índice {{ 0 }}: Las entradas digitales no pueden estar en modo corriente.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIG_1015	Señal en índice {{ 0 }}: Los I/O digitales no pueden cambiar entre entrada y salida.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
SIG_1101	Señal en índice {{ 0 }}: No es una salida, valor no establecido.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SIG_1102	Señal en índice {{ 0 }}: Valor deseado {{ 1 }} es negativo, no se establece.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
SYS_1	Error interno: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
SYS_2	Excepción del sistema de tipo {{ 0 }}, mensaje: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
SYS_3	Error de manejo: Etiqueta de módulo duplicada: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
TLC_101	Comando {{ 0 }} no soportado en modo {{ 1 }}.	Reanudar el controlador.
TLC_102	Comando {{ 0 }} con {{ 1 }} no soportado en modo {{ 2 }}.	Reanudar el controlador.
TLC_103	Solicitud de control del agarre ignorada.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
TLC_104	Solicitud de liberación o retención ignorada mientras el robot maneja una colisión.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
TLC_11	Abortando debido a error de configuración o inesperado.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
TLC_12	Error durante la rutina de parada por desconexión.	Reanudar el controlador.
TLC_201	Error {{ 0 }} durante la comprobación de seguridad del controlador.	Se ha producido una infracción de seguridad. Resuelve la infracción de seguridad indicada.
TLC_51	El manejador de comandos no pudo asegurar el robot.	Reanudar el controlador.
TLC_52	Error durante la actualización del robot.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
TLC_53	Error durante las comprobaciones del robot.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
TLC_56	Entrando en modo de alta amortiguación tras colisión del eje {{ 0 }}.	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
TLC_701	Paso de actualización del robot detectó inexactitud de timestamp. Tiempo: {{ 0 }}, mensajes omitidos: {{ 1 }}	Reanudar el controlador.
TLC_702	Estado del robot no actualizado: Delta de tiempo: {{ 0 }} ms (esperado: < {{ 1 }} ms).	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
TLC_703	La función de actualización hasta alcanzar el objetivo agotó el tiempo de espera después de {{ 0 }} segundos.	Reanudar el controlador.
TLC_801	El robot no tiene un agarre montado o configurado.	Reanudar el controlador.
UTIL_1	Función no implementada, ubicación: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_101	Fallo en verificación de condición: {{ 0 }}	Sigue las instrucciones que aparecen en el mensaje de error.
UTIL_1011	Elemento '{{ 0 }}' no existe	Reanudar el controlador.
UTIL_1012	Conversión numérica a tipo {{ 0 }} {{ 1 }} con {{ 2 }} dígitos fallida, valor fuente: {{ 3 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_1013	Intento de construir NonNullPtr<> nulo para tipo {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_1014	Error con mensaje no traducido: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_102	La lista debe tener {{ 0 }} elementos (actual: {{ 1 }})	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_103	{{ 0 }}: La lista debe tener {{ 1 }} elementos (actual: {{ 2 }})	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_11	Fallo de aserción: {{ 0 }}, ubicación: {{ 1 }}:{{ 2 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_1101	{{ 0 }}: Duplicado {{ 1 }}: {{ 2 }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_12	Fallo de aserción: {{ 0 }} ({{ 2 }}) == {{ 1 }} ({{ 3 }}), ubicación: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_121	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser > 0 (actual: {{ 1 }}).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_122	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser >= 0 (actual: {{ 1 }}).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_123	Todos los valores de '{{ 0 }}': Deben ser > 0.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
UTIL_124	Todos los valores de '{{ 0 }}': Deben ser ≥ 0 .	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_125	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser $\leq \{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_126	Valor de '{{ 0 }}': El valor absoluto debe ser $\leq \{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_127	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser $\geq \{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_128	Valor de '{{ 0 }}': El valor absoluto debe ser $= \{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_129	Valor de '{{ 0 }}': '{{ 1 }}' no está permitido.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_13	Fallo de aserción: $\{ \{ 0 \} \} (\{ \{ 2 \} \}) \leq \{ \{ 1 \} \} (\{ \{ 3 \} \})$, ubicación: $\{ \{ 4 \} \}; \{ \{ 5 \} \}$	Reanudar el controlador.
UTIL_130	Valor de '{{ 0 }}' debe ser $\leq$ valor de '{{ 1 }}' (actual: $\{ \{ 2 \} \}$, $\{ \{ 3 \} \}$).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_131	Valor de '{{ 0 }}' debe ser $\geq$ valor de '{{ 1 }}' (actual: $\{ \{ 2 \} \}$, $\{ \{ 3 \} \}$).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_132	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser igual a $\{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_133	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser $< \{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_134	Valor de '{{ 0 }}': Debe ser $> \{ \{ 2 \} \}$ (actual: $\{ \{ 1 \} \}$)	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.

Código de error	Mensaje	Solución
UTIL_14	Fallo de aserción: {{ 0 }} ({{ 2 }}) < {{ 1 }} ({{ 3 }}), ubicación: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_141	{{ 0 }}: {{ 1 }} debe estar dentro del rango {{ 2 }}, pero es {{ 3 }}.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_1501	Carácter hexadecimal inválido (int): {{ 0 }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_1502	Carácter binario inválido en la cadena '{{ 0 }}' (todos deben ser 0 o 1).	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_161	Argumento {{ 0 }} no válido para comando {{ 1 }}. Argumentos válidos: {{ 2 }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_162	Argumento requerido {{ 0 }} para comando {{ 1 }} no proporcionado.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_163	Se esperaba un objeto array.	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_164	No se pudo analizar el intervalo [límite_inferior, límite_superior].	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_2	Error interno, ubicación: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_201	No se puede crear un intervalo de tiempo con valor negativo {{ 0 }}	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_3	Puntero nulo, ubicación: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_301	{{ 0 }}: valor {{ 1 }} viola límite inferior {{ 2 }} (tolerancia {{ 3 }})	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_302	{{ 0 }}: valor {{ 1 }} viola límite superior {{ 2 }} (tolerancia {{ 3 }})	Ajusta tus entradas (por ejemplo, texto, argumentos de función, casillas de selección) según el mensaje de error y vuelve a intentarlo.
UTIL_4	Valor indefinido para '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.

Código de error	Mensaje	Solución
UTIL_51	No se pudo abrir el archivo de log, ruta: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.
UTIL_511	Analizador de línea de comandos: Argumento '{{ 0 }}' no fue especificado por add_option() o add_parameter()	Reanudar el controlador.
UTIL_512	Analizador de línea de comandos: Argumento '{{ 0 }}' se pasó dos veces.	Reanudar el controlador.
UTIL_513	Analizador de línea de comandos: No se pasó argumento para '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
UTIL_514	Analizador de línea de comandos: Opción faltante '{{ 0 }}'.	Reanudar el controlador.
UTIL_515	Analizador de línea de comandos: Input '{{ 0 }}' no existe.	Reanudar el controlador.
UTIL_516	Analizador de línea de comandos: Un input '{{ 0 }}' ya existe como '{{ 1 }}'.	Reanudar el controlador.
UTIL_52	Intento duplicado de instalación del log {{ 0 }}, solo se puede instalar una vez.	Reanudar el controlador.
UTIL_53	El log {{ 0 }} debe ser instalado antes de su uso.	Reanudar el controlador.
UTIL_59901	Error de prueba, argumento: {{ 0 }}	Reanudar el controlador.