



AX Portal Liste des codes / messages d'erreur

Version traduite

© Seiko Epson Corporation 2026

Rev.2
FRM268S9141M

Table des matières

1. Introduction 3

1.1 Introduction 4

1.2 Marques commerciales 4

1.3 Conditions d'utilisation 4

1.4 Fabricant 4

1.5 Informations de contact 4

2. Liste des codes d'erreur 5

2.1 Liste des codes / messages d'erreur 6

1. Introduction

1.1 Introduction

Merci d'avoir acheté ce système robotisé Epson. Le présent manuel fournit les informations nécessaires pour utiliser correctement le système robotisé.

Avant d'utiliser le système, veuillez lire ce manuel et les manuels connexes pour garantir une utilisation correcte. Après avoir lu ce manuel, rangez-le dans un endroit facilement accessible pour référence future.

Epson effectue des tests et des inspections rigoureux pour s'assurer que les performances de nos systèmes robotisés répondent à nos normes. Veuillez noter que si le système robotisé Epson est utilisé en dehors des conditions de fonctionnement décrites dans le manuel, le produit n'atteindra pas ses performances de base.

Le présent manuel décrit les dangers potentiels et les problèmes envisagés. Pour utiliser le système robotisé Epson correctement et en toute sécurité, veuillez à respecter les consignes de sécurité contenues dans ce manuel.

1.2 Marques commerciales

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

Tous les autres noms de sociétés, noms de marques et noms de produits sont des marques déposées ou des marques commerciales de leurs sociétés respectives.

1.3 Conditions d'utilisation

Aucune partie du présent manuel d'instructions ne peut être reproduite ou réimprimée sous quelque forme que ce soit sans autorisation écrite expresse.

Les informations contenues dans ce document sont susceptibles d'être modifiées sans préavis.

Veuillez nous contacter si vous trouvez des erreurs dans ce document ou si vous avez des questions sur les informations contenues dans ce document.

1.4 Fabricant

SEIKO EPSON CORPORATION

1.5 Informations de contact

Les informations de contact sont indiquées dans la section « Coordonnées de contact » du manuel suivant.

« AX6 & RC-A101 : Manuel de sécurité »

2. Liste des codes d'erreur

2.1 Liste des codes / messages d'erreur

POINTS CLÉS

- Dans les messages d'erreur décrits dans ce manuel, les parties placées entre {{ }} représentent des champs variables. Lorsqu'une erreur se produit, ces champs sont automatiquement remplacés par des valeurs réelles, telles que des noms d'utilisateur, des noms de fichier, des valeurs numériques ou des noms de fonction.

Exemple :

Un compte portant le nom '{{ username }}' existe déjà.

Dans cet exemple, le champ {{ username }} est remplacé par le nom du compte qui existe déjà.

- Le tableau suivant indique les numéros d'ID esclave et les éléments matériels correspondants.

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

Code d'erreur	Message	Solution
ADMIN_DB_001	La connexion à la base de données a échoué: {{ error }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_002	L'initialisation de la base de données a échoué: {{ error }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_003	Le gestionnaire de connexion à la base de données a été fermé.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_004	Le paramètre n'existe pas et ne peut pas être enregistré.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
ADMIN_DB_005	Le paramètre n'existe pas et ne peut pas être enregistré.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_006	Le mot de passe doit être correctement haché avant d'être enregistré.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_007	Le compte à lire doit être spécifié.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_008	Impossible de lire le compte, car il n'existe pas.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_009	Il doit toujours exister exactement un compte de service.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_010	Un compte portant le nom '{{ username }}' existe déjà. Les noms de compte doivent être uniques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
ADMIN_DB_011	Un compte portant le nom '{{ username }}' existe déjà. Les noms de compte doivent être uniques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
ADMIN_DB_012	Les attributs à modifier doivent être spécifiés.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_013	Les attributs '{{ attributes }}' de ce compte de niveau '{{ user_level }}' ne peuvent pas être modifiés.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_014	Les attributs '{{ attributes }}' de ce compte de niveau '{{ user_level }}' ne peuvent pas être modifiés.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADMIN_DB_015	Un compte portant le nom '{{ username }}' existe déjà. Les noms de compte doivent être uniques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
ADMIN_DB_016	Le compte de service ne peut pas être supprimé.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_001	Le jeton de connexion a déjà été utilisé.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_002	Le jeton de connexion a expiré.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
AUTH_003	Niveau d'utilisateur insuffisant pour exécuter la fonction '{{ fonction }}'.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_004	Aucune donnée d'authentification disponible.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_005	La fonction '{{ fonction }}' n'est pas disponible sur les robots de type '{{ robot_type }}'.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_006	Le jeton de connexion n'est pas utilisable.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_007	Aucun jeton actif pour cette session.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_008	Le jeton de connexion n'est pas utilisable.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_009	Le jeton de connexion n'est pas utilisable.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
AUTH_010	Nom d'utilisateur ou mot de passe invalide.	■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.
AUTH_011	Nom d'utilisateur ou mot de passe invalide.	■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.
AUTH_012	L'utilisateur '{{ username }}' a été supprimé.	■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.
AUTH_013	L'utilisateur de service n'a pas pu être créé.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AUTH_014	L'administrateur initial existe déjà.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
COMMAND_001	{{ error }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
COMMAND_002	{{ error }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
EXPORT_001	Impossible d'exporter, veuillez d'abord finaliser la mise à jour.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
EXPORT_002	L'exportation des journaux et de la base de données a échoué.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
IMAGE_001	Type non supporté, veuillez utiliser des images d'un des types suivants: {{ allowed_types }}	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
IMAGE_002	L'image téléchargée est trop petite, veuillez fournir une image d'au moins {{ min_size }}x{{ min_size }} pixels.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
IMAGE_003	L'image téléchargée est trop grande, veuillez fournir une image d'au maximum {{ max_size }}x{{ max_size }} pixels.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
IMAGE_004	Impossible de déterminer le type de l'image.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REQUEST_001	L'exécuteur {{ name }} est encore en cours d'exécution.	■ Attendez que le processus se termine, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
REQUEST_002	{{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_003	La requête '{{ request }}' est inconnue.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_004	La requête '{{ request }}' est inconnue.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_005	Format invalide du message entrant, ce n'est pas une chaîne JSON.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_006	{{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_007	Fonctions système non disponibles.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_008	Réponse corrompue reçue.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_009	Réponse de requête non réussie: {{ response }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_010	L'utilisateur '{{ username }}' n'a pas pu être créé.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
REQUEST_011	L'utilisateur avec l'ID {{ user_id }} n'a pas pu être modifié.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_012	Le mot de passe n'a pas pu être défini pour l'utilisateur avec l'ID {{ user_id }}.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_013	Le mot de passe est invalide. Veuillez réessayer.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REQUEST_014	Le mot de passe n'a pas pu être défini pour l'utilisateur avec l'ID {{ user_id }}.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_015	L'utilisateur avec l'ID {{ user_id }} n'a pas pu être supprimé.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_016	Le nom d'utilisateur est trop court, il doit comporter au moins {{ num }} caractères.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REQUEST_017	Un compte portant le nom '{{ username }}' existe déjà. Les noms de compte doivent être uniques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REQUEST_018	Le nom complet est trop court, il doit comporter au moins {{ num }} caractères.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REQUEST_019	Le mot de passe est trop court, il doit comporter au moins {{ num }} caractères.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REQUEST_020	L'argument '{{ argument }}' est manquant pour l'action '{{ action }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
REQUEST_021	La commande usbhook '{{ command }}' a échoué.	■ Rebranchez la clé USB pour réessayer. ■ Si l'erreur persiste, utilisez une autre clé USB. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_022	Échec de lecture de la liste de mise à jour depuis la clé USB.	■ Rebranchez la clé USB pour réessayer. ■ Si l'erreur persiste, utilisez une autre clé USB. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_023	Le code de sortie {{ exit_code }} est inconnu.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_024	Cette fonctionnalité n'est pas disponible en raison d'un décalage de version interne. Veuillez utiliser une autre méthode pour mettre à jour le logiciel.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_025	Veuillez confirmer la mise à jour ou redémarrer le robot avant de relancer une mise à jour.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
REQUEST_026	Veuillez redémarrer le robot avant de relancer une mise à jour.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
REQUEST_027	Une mise à jour est déjà en cours, impossible d'en exécuter une autre pour le moment.	■ Attendez que le processus se termine, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_028	Échec de la suppression du fichier '{{ file_name }}' lors du nettoyage.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_029	{{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
REQUEST_030	{{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_031	{{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
REQUEST_032	Groupe de requêtes invalide	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYSTEM_001	Échec du calcul de la somme de contrôle.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYSTEM_002	Échec de la lecture du fichier '{{ file_name }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYSTEM_003	Échec de la lecture du fichier '{{ file_name }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYSTEM_004	Échec de l'écriture dans le fichier '{{ file_name }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYSTEM_005	Échec de l'écriture dans le fichier '{{ file_name }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYSTEM_006	Seules les dates après {{ min_date }} et avant {{ max_date }} sont prises en charge.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SYSTEM_007	Les fichiers de certificat téléchargés ne peuvent pas être validés. Veuillez vous assurer de télécharger une paire de fichiers correspondants.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SYSTEM_008	Les informations de fuseau horaire du certificat SSL ne peuvent pas être lues. L'heure extraite peut être incorrecte.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
UPDATE_001	Type de robot non défini, impossible de mettre à jour quoi que ce soit.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_002	Échec du montage de la clé USB de mise à jour.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_003	Le fichier de mise à jour n'a pas été trouvé, la mise à jour est ignorée.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_004	Format de fichier de mise à jour incorrect trouvé.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_005	Périphérique USB détecté. Débranchez-le avant d'exécuter une mise à jour.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
UPDATE_006	Le dossier de données de mise à jour n'a pas été trouvé.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_007	Plusieurs périphériques USB détectés. Avant d'exécuter une mise à jour, débranchez les périphériques USB qui ne contiennent pas la mise à jour.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
UPDATE_008	La mise à jour a échoué de manière inattendue. Vérifiez les journaux pour plus de détails.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_009	Impossible de trouver le point de montage USB.	■ Rebranchez la clé USB pour réessayer. ■ Si l'erreur persiste, utilisez une autre clé USB. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
UPDATE_010	Un service usbhook non défini a été appelé.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_011	La mise à jour a échoué de manière inattendue. Vérifiez les journaux pour plus de détails.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_012	La mise à jour RAUC n'est pas disponible.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_013	Le flashage de la mise à jour a échoué.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_014	Le dossier du trousseau de clés (keyring) est manquant.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_015	Des clés sont manquantes dans le dossier du trousseau de clés (keyring).	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_016	Le fichier de mise à jour n'a pas été trouvé, la mise à jour est ignorée.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_017	Échec de l'extraction de la signature de la mise à jour.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.

Code d'erreur	Message	Solution
UPDATE_018	Échec de la vérification de la signature de la mise à jour.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_019	Le fichier de mise à jour est corrompu, la mise à jour est ignorée.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_020	Le chargement de l'image du runner a échoué, impossible de démarrer la mise à jour.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_021	L'image du runner de mise à jour est manquante, impossible de démarrer la mise à jour.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_022	L'installation du micrologiciel a échoué.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
UPDATE_023	Comme la mise à jour a échoué, la confirmation est bloquée. Veuillez redémarrer le robot et relancer la mise à jour.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
UPDATE_024	Une autre commande usbhook est en cours d'exécution.	■ Attendez que le processus se termine, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADDONS_001	Le numéro de série du robot n'est pas défini. Tous les modules sous licence sont désactivés.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ADDONS_002	Impossible d'initialiser le gestionnaire de licences. Tous les modules sous licence sont désactivés.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
BLOCK_001	Impossible d'ajouter le bloc de programmation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_002	Impossible de modifier le bloc de programmation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_003	Impossible de supprimer le bloc de programmation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_004	Impossible de récupérer les données du bloc de programmation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_005	Impossible de déplacer le bloc de programmation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_006	Impossible de dupliquer le bloc de programmation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_007	Structure de bloc invalide détectée, impossible de charger.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
BLOCK_008	La programmation par blocs est désactivée et doit être déverrouillée manuellement.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BLOCK_009	Le codage est désactivé et doit être déverrouillé manuellement.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BRIDGE_001	L'erreur suivante a interrompu le fonctionnement normal. {{ error_type }}: {{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BRIDGE_002	Le pont spécifié '{{ bridge }}' n'existe pas. (Action appelée: '{{ action }}')	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BRIDGE_003	L'action envoyée '{{ action }}' n'existe pas pour le pont '{{ bridge }}'.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BRIDGE_004	L'appel à la fonction '{{ function }}' a échoué. Il semble que vous ne soyez pas correctement connecté. Veuillez retourner à l'Interface d'Administration pour vous connecter.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.

Code d'erreur	Message	Solution
BRIDGE_005	Un utilisateur de type '{{ user_level }}' n'est pas autorisé à exécuter la fonction '{{ function }}'. Assurez-vous d'être correctement connecté.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.
BRIDGE_006	L'argument '{{ name }}' est manquant pour l'action '{{ target_function }}'.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BRIDGE_007	{{ response }}. Veuillez vous reconnecter.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.
BRIDGE_008	{{ response }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Connectez-vous à nouveau. ■ Si la connexion ne fonctionne pas, contactez l'administrateur du robot.
BRIDGE_009	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si le robot est hors tension.	Eteignez le robot, puis réessayez.
BRIDGE_010	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_011	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_013	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si le robot est hors tension.	Eteignez le robot, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
BRIDGE_014	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_015	Une application parallèle/d'arrière-plan ne peut pas être enregistrée comme application de panneau.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
BRIDGE_016	Impossible d'enregistrer l'application. Un seul programme d'arrière-plan est autorisé par projet.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
BRIDGE_017	L'application que vous tentez de supprimer n'existe pas.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
BRIDGE_018	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_019	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_020	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_021	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.

Code d'erreur	Message	Solution
BRIDGE_022	Ce chemin n'est pas encore correctement défini. Veuillez le modifier pour qu'il devienne valide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
BRIDGE_023	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_024	Veuillez spécifier un nom de grille avant de continuer.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
BRIDGE_025	La grille n'est pas encore correctement définie. Veuillez poursuivre l'assistant avant de sauvegarder, ou l'annuler.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
BRIDGE_026	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si le robot est hors tension.	Eteignez le robot, puis réessayez.
BRIDGE_027	Une nouvelle base de données ne peut être chargée que si le robot est hors tension.	Eteignez le robot, puis réessayez.
BRIDGE_028	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_029	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_030	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_031	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.

Code d'erreur	Message	Solution
BRIDGE_032	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_033	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_034	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_035	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
BRIDGE_036	L'action '{{ action }}' n'a pas pu être exécutée. Cette source de contrôle n'a pas la permission d'exécuter cette action.	■ Demandez le contrôle actif. ■ Si une autre connexion contrôle le robot, attendez qu'elle libère le contrôle. ■ Puis réessayez.
BRIDGE_037	L'action '{{ action }}' n'a pas pu être exécutée. Le robot doit être alimenté.	Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
BRIDGE_038	L'action '{{ action }}' n'a pas pu être exécutée. Le robot est en état d'erreur.	■ Résolvez l'erreur, puis réessayez. ■ Si l'erreur ne peut pas être résolue, effectuez un redémarrage du Contrôleur.
BRIDGE_039	Format invalide pour les données d'axe multitour. Chaque élément doit être une liste contenant un nom d'axe unique et une position cible numérique.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
BRIDGE_040	Format invalide pour les données de décalage de position. Doit être une liste de 6 nombres à virgule flottante, chacun devant être compris entre $-5.0 \leq x \leq 5.0$.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
BRIDGE_041	L'action '{{ action }}' n'a pas pu être exécutée. Le robot ne doit pas être alimenté.	Eteignez le robot, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
COGNEX_001	La caméra n'a pas répondu à temps à une commande.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_002	La connexion avec la caméra a été perdue.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_003	Combinaison nom d'utilisateur/mot de passe invalide. Notez que la connexion par défaut utilise l'utilisateur 'admin' sans mot de passe.	Assurez-vous que la Caméra est correctement configurée (par exemple, qu'elle contient la tâche que vous souhaitez déclencher)
COGNEX_004	La caméra a été déconnectée.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_005	La connexion à la caméra a pris trop de temps.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_006	Délai d'attente dépassé lors de l'établissement de la connexion à la caméra.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_007	La connexion à la caméra a pris trop de temps.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_008	Délai d'attente dépassé lors de l'établissement de la connexion à la caméra.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.

Code d'erreur	Message	Solution
COGNEX_009	Aucune caméra trouvée à l'adresse spécifiée.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_010	Impossible de passer en mode hors ligne.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_011	Impossible de changer de tâche.	Assurez-vous que la Caméra est correctement configurée (par exemple, qu'elle contient la tâche que vous souhaitez déclencher)
COGNEX_012	Impossible de passer en mode en ligne.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_013	Aucune caméra trouvée à l'adresse spécifiée.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_014	Aucun FormatString trouvé dans cette cellule. Assurez-vous que cette fonction n'est appelée que pour les cellules contenant des FormatStrings Cognex.	Assurez-vous que la Caméra est correctement configurée (par exemple, qu'elle contient la tâche que vous souhaitez déclencher)
COGNEX_015	Aucune caméra trouvée à l'adresse spécifiée.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_016	Aucune caméra trouvée à l'adresse spécifiée.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.

Code d'erreur	Message	Solution
COGNEX_017	Aucune caméra trouvée à l'adresse spécifiée.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
COGNEX_018	La caméra n'a pas envoyé une chaîne de mot-clé à temps.	■ Vérifiez que la caméra se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que la caméra fonctionne correctement de manière autonome avant de la connecter au robot.
CONFIG_001	Il n'existe aucune valeur de configuration pour la clé '{{ key }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONFIG_002	Il n'existe aucune valeur de configuration pour la clé '{{ key }}'. Peut-être vouliez-vous dire l'une des suivantes? {{ alternatives }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONFIG_003	Le paramètre '{{ name }}' doit être dans la plage {{ range }} et ne peut pas être défini à {{ value }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CONFIG_004	Le paramètre de mouvement '{{ name }}' ne peut pas être défini à zéro, sinon le robot ne pourrait pas se déplacer par défaut.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CONFIG_005	Les sorties digitales pour le comportement de préhension de cet outil ne sont pas correctement configurées.	Ajustez les paramètres de comportement de préhension de votre outil, puis réessayez.
CONFIG_006	Les sorties pour le mode de signal sélectionné doivent être uniques. Réinitialisation des signaux de sortie pour cet outil.	Ajustez les paramètres de comportement de préhension de votre outil, puis réessayez.
CONNECTION_001	Trop de commandes sont en cours de traitement. L'action '{{ action }}' n'a pas pu être exécutée.	■ Le processeur du contrôleur semble être surchargé. ■ Envoyez moins de commandes au robot (par exemple, réduisez la fréquence des actions ou des demandes de données). ■ Réduisez le nombre de connexions (par exemple, les fenêtres de navigateur connectées).
CONNECTION_002	Seuls les utilisateurs avec un niveau d'accès supérieur à {{ user_level }} peuvent être enregistrés.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
CONNECTION_003	Un utilisateur est déjà enregistré.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONNECTION_004	Aucun utilisateur n'est actuellement enregistré.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONNECTION_005	Cette connexion n'accepte que des chaînes JSON comme messages.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_006	Cette connexion n'accepte que des chaînes JSON comme messages.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_007	Le message JSON entrant doit contenir un dictionnaire.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_008	Le message JSON entrant doit contenir la clé 'action'.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_009	Le message JSON entrant doit contenir la clé 'action'.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_010	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_011	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_012	La clé 'sequence' du message JSON entrant doit être un entier positif.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_013	La clé 'arguments' du message JSON entrant doit contenir un dictionnaire.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_014	Le message envoyé doit être sérialisable en JSON.	Envoyez un message au format valide et compatible à la connexion du robot.
CONNECTION_015	La file de transmission est pleine. Ceci est probablement dû à une charge de traitement élevée.	■ Le processeur du contrôleur semble être surchargé. ■ Envoyez moins de commandes au robot (par exemple, réduisez la fréquence des actions ou des demandes de données). ■ Réduisez le nombre de connexions (par exemple, les fenêtres de navigateur connectées).

Code d'erreur	Message	Solution
CONTROLLER_002	Impossible d'établir la connexion au MCM. Il se peut que le MCM ne fonctionne pas ou qu'il se soit bloqué.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONTROLLER_003	L'initialisation de la boucle de découverte MCM a expiré.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONTROLLER_004	L'initialisation de la boucle de découverte MCM a échoué: {{ answer }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CONTROLLER_005	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_006	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_007	Impossible de demander des données au MCM: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_008	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.

Code d'erreur	Message	Solution
CONTROLLER_009	Impossible de demander des données au MCM: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_010	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_011	Impossible de demander des données au MCM: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_012	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_013	Les paramètres '{{ parameter_name }}' et 'actuator_ids' doivent avoir la même longueur.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CONTROLLER_014	La propriété '{{ parameter_name }}' de l'articulation {{ joint }} doit être dans la plage {{ range }}, mais elle vaut {{ value }}.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CONTROLLER_015	Les paramètres '{{ parameter_name }}' et 'actuator_ids' doivent avoir la même longueur.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CONTROLLER_016	La propriété '{{ parameter_name }}' de l'articulation {{ joint }} doit être dans la plage {{ range }}, mais elle vaut {{ value }}.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CONTROLLER_017	L'étalonnage a échoué. Veuillez recommencer le processus d'étalonnage.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
CONTROLLER_018	L'étalonnage a échoué. Veuillez recommencer le processus d'étalonnage.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
CONTROLLER_019	L'un des actionneurs à déplacer n'est pas calibré. Veuillez calibrer le robot avant d'exécuter des mouvements.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
CONTROLLER_021	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM est correctement connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_022	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM est correctement connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_023	Impossible de demander des données au MCM: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.

Code d'erreur	Message	Solution
CONTROLLER_024	L'état '{{ status }}' est invalide. Les options possibles sont: {{ available_status }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_025	Le drapeau de réinitialisation ne s'est pas activé après l'envoi de la commande de changement de mode. Veuillez effectuer un cycle d'alimentation du robot.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
CONTROLLER_026	Impossible de se connecter aux moteurs. Moteurs attendus: {{ expected_motors }}. Moteurs connectés: {{ connected_motors }}.	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
CONTROLLER_027	L'analyse de la commande MCM a échoué: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_028	{{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_029	Message d'erreur original: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.

Code d'erreur	Message	Solution
CONTROLLER_030	Message d'erreur original: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_031	Erreur MCM reçue avec une chaîne d'erreurs vide.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_032	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_033	Impossible de demander des données au MCM: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_034	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.

Code d'erreur	Message	Solution
CONTROLLER_035	Impossible de demander des données au MCM: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_036	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CONTROLLER_037	Cette fonction ne peut être appelée que si le MCM n'est pas encore connecté.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CORE_002	Ce robot ne prend pas en charge le mode simulation.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
CORE_003	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si le robot est sous tension.	Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_004	Une application nommée '{{ name }}' n'existe pas.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
CORE_005	Aucun script sélectionné. Veuillez sélectionner le script à exécuter.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_006	La fonction 'execute_script' ne permet pas d'exécuter une application d'arrière-plan.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_007	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
CORE_008	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_009	Une application nommée '{{ name }}' n'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_010	La fonction 'run_script' ne peut exécuter que des applications principales.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_011	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_012	Une application nommée '{{ name }}' n'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_013	La fonction 'start_parallel_script' ne peut exécuter que des applications parallèles.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_014	Une application de calibration doit calibrer tous les moteurs.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_015	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_016	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
CORE_017	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
CORE_018	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
CORE_019	La fonction {{ function_name }} n'est disponible que si un outil est utilisé.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez l'outil avec lequel vous souhaitez démarrer. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_020	La fonction {{ function_name }} nécessite qu'un signal de sortie soit défini pour l'outil actif.	Ajustez les paramètres de comportement de préhension de votre outil, puis réessayez.
CORE_021	La fonction {{ function_name }} n'est disponible que si un outil est utilisé.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez l'outil avec lequel vous souhaitez démarrer. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_022	La fonction {{ function_name }} nécessite qu'un signal de sortie soit défini pour l'outil actif.	Ajustez les paramètres de comportement de préhension de votre outil, puis réessayez.
CORE_023	La fonction {{ function_name }} n'est disponible que si un P-Grip est utilisé.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez l'outil avec lequel vous souhaitez démarrer. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_024	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_025	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
CORE_026	L'action '{{ action }}' ne peut être exécutée que si l'état est 'prêt'.	■ Si le robot est sous tension, déclenchez l'action d'arrêt. ■ Si le robot est éteint, mettez-le sous tension. ■ Réessayez ensuite.
CORE_027	{{ error }}	Il s'agit d'une erreur personnalisée créée dans le code de l'application. Si vous ne savez pas comment résoudre cette erreur, adressez-vous au programmeur de cette application.
CORE_028	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_029	Aucune variable partagée nommée '{{ name }}' n'est définie.	Une variable doit d'abord être écrite avant de pouvoir être lue.
CORE_030	Aucune variable partagée nommée '{{ name }}' n'est définie.	Une variable doit d'abord être écrite avant de pouvoir être lue.
CORE_031	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_032	Aucune variable globale nommée '{{ name }}' n'est définie.	Une variable doit d'abord être écrite avant de pouvoir être lue.
CORE_033	Aucune variable globale nommée '{{ name }}' n'est définie.	Une variable doit d'abord être écrite avant de pouvoir être lue.
CORE_034	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_035	L'argument '{{ name }}' doit être un chemin de fichier valide. Caractères autorisés: A-Z a-z 0-9 _ - /	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_036	Valeur non valide pour le paramètre '{{ name }}'. Les options possibles sont {{ options }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_039	L'adresse IP doit être une chaîne.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_040	Le numéro de port doit être un entier.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_041	Le port doit être compris entre {{ port_min }} et {{ port_max }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_042	Le caractère de fin doit être une chaîne.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_043	Le numéro de port doit être un entier.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_044	Le port doit être compris entre {{ port_min }} et {{ port_max }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_045	Le caractère de fin doit être une chaîne.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_046	Le numéro de port doit être un entier.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_047	Le port doit être compris entre {{ port_min }} et {{ port_max }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_048	Le caractère de fin doit être une chaîne.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_049	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_050	Le message envoyé doit être sérialisable en JSON.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_051	Argument 'channel' invalide, il doit être un entier entre 1 et {{ number_of_buttons }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_052	Tous les boutons ont des fonctions attribuées, vous ne pouvez pas lire ces valeurs.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_053	Argument 'channel' invalide. Vous ne pouvez lire que les boutons sans fonctions attribuées, qui sont {{ keys }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_054	Valeur non valide pour le paramètre '{{ name }}'. Les options possibles sont {{ options }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_055	La fonction {{ function_name }} n'est disponible que si un P-Grip est utilisé.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez l'outil avec lequel vous souhaitez démarrer. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_056	La fonction {{ function_name }} n'est disponible que si un P-Grip est utilisé.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez l'outil avec lequel vous souhaitez démarrer. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_057	L'interface d'administration a expiré lors de l'action '{{ action }}' de la requête '{{ request }}'.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CORE_058	Le robot doit être en cours d'allumage ou d'arrêt, mais l'état est '{{ status }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_059	Le déplacement de l'articulation {{ joint }} n'est pas autorisé car l'actionneur n'est pas calibré.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez une routine d'étalonnage à exécuter lors de la mise en service. Cette routine doit calibrer tous les actionneurs. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_060	L'argument '{{ name }}' ne peut pas être un(e) {{ container_type }} vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_061	Le déplacement de la pince n'est pas autorisé car l'actionneur n'est pas calibré.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez une routine d'étalonnage à exécuter lors de la mise en service. Cette routine doit calibrer tous les actionneurs. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_062	Le déplacement de l'articulation {{ joint }} n'est pas autorisé car l'actionneur n'est pas calibré.	■ Eteignez le robot. ■ Sélectionnez une routine d'étalonnage à exécuter lors de la mise en service. Cette routine doit calibrer tous les actionneurs. ■ Mettez le robot sous tension, puis réessayez.
CORE_063	Les paramètres '{{ parameter_name }}' et 'actuator_ids' doivent avoir la même longueur.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_064	Le paramètre '{{ parameter_name }}' doit contenir les mêmes éléments que 'actuator_ids'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_065	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_066	Chaque valeur du paramètre {{ name }} doit être de type {{ value_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_067	La propriété '{{ parameter_name }}' de l'articulation {{ joint }} doit être dans la plage {{ range }}, mais elle vaut {{ value }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_068	Chaque valeur du paramètre {{ name }} doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_069	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_070	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_071	La position sur l'axe {{ axis }} ne peut pas coïncider avec l'origine.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_072	La position sur l'axe {{ axis }} ne peut pas coïncider avec l'origine.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_073	Les axes x et y doivent former un angle de 90°, mais l'angle donné est {{ angle }}°.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_074	Ce chemin contient une pose invalide. Vous devrez peut-être ajuster les poses.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_075	La configuration {{ configuration }} n'existe pas pour cette pose. Configurations disponibles: {{ available_configurations }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_076	Une pose nommée '{{ name }}' n'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_077	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_078	Le paramètre offset doit être [x, y, z, frame], où x, y et z sont des nombres et frame vaut 'base' ou 'tool'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_079	Le paramètre {{ name }} doit être un int, un float, ou 'MAX'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_080	Le paramètre {{ name }} doit être un int, un float, ou 'MAX'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_081	Impossible d'exécuter le mouvement. L'argument '{{ argument_name }}' doit être supérieur à {{ value_min }}{{ unit }}, mais la valeur fournie est {{ value }}{{ unit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_082	Impossible d'exécuter le mouvement. L'argument '{{ argument_name }}' doit être supérieur à {{ value_min }}{{ unit }}, mais la valeur fournie est {{ value }}{{ unit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_083	Impossible d'exécuter le mouvement. L'argument '{{ argument_name }}' doit être supérieur à {{ value_min }}{{ unit }}, mais la valeur fournie est {{ value }}{{ unit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_084	Impossible d'exécuter le mouvement. L'argument '{{ argument_name }}' doit être supérieur à {{ value_min }}{{ unit }}, mais la valeur fournie est {{ value }}{{ unit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_085	Impossible d'exécuter le mouvement. L'argument '{{ argument_name }}' doit être supérieur à {{ value_min }}{{ unit }}, mais la valeur fournie est {{ value }}{{ unit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_086	Une valeur pour '{{ argument_name }}' doit être fournie pour chacune des {{ joint_number }} articulations du robot.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_087	L'argument '{{ argument_name }}' pour l'articulation {{ joint }} doit être dans la plage {{ value_range }} {{ unit }}, mais la valeur fournie est {{ value }}{{ unit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_088	Le premier point de passage doit être différent de la pose actuelle du robot.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_089	L'argument 'poses' ne peut pas contenir deux poses consécutives identiques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_090	Un chemin nommé '{{ name }}' n'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_091	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_092	Une grille nommée '{{ name }}' n'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_093	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_094	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_095	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_096	Une entrée doit être assignée à la fonction 'Réarmement sécurité', car la sécurité ne peut être réinitialisée que via des entrées numériques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CORE_097	Impossible d'exécuter la commande '{{ command }}' pendant que le robot est en mouvement.	■ Vérifiez le code de l'application à la recherche d'éventuelles erreurs. ■ Vous pouvez améliorer le code de l'application en fonction du message d'erreur. ■ Vous pouvez améliorer la gestion des erreurs dans le code de l'application.
CORE_098	Les informations matérielles n'ont pas pu être récupérées ou écrites.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"

Code d'erreur	Message	Solution
CORE_099	La variable d'environnement {{ var }} n'est pas définie.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
CORE_100	Les informations matérielles n'ont pas pu être récupérées ou écrites.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_101	Échec de la réinitialisation du nom d'hôte du contrôleur	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_102	Les informations matérielles n'ont pas pu être récupérées ou écrites.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_103	La séquence de démarrage automatique a échoué.	■ Modifiez les paramètres de démarrage dans le menu des paramètres. ■ Effectuez un redémarrage du contrôleur.
DATABASE_001	{{ error_class }}: {{ error }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres.

Code d'erreur	Message	Solution
		■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_002	Incompatibilité de version de base de données détectée. Le fichier de migration met à jour vers la version '{{ migration_version }}' au lieu de la version requise '{{ required_version }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_003	Incompatibilité de version de base de données détectée. La version actuellement chargée '{{ actual_version }}' ne correspond pas à la version requise '{{ required_version }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_004	La colonne '{{ column }}' n'existe pas dans la table '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_005	Échec lors du décodage de la chaîne JSON '{{ json_string }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_006	L'ID '{{ element_id }}' n'existe pas dans '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_007	Toutes les colonnes sauf 'id' doivent être définies afin d'ajouter un élément.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_008	La colonne '{{ column }}' n'existe pas dans la table '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_009	La commande SQL a échoué: {{ sql_command }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_010	La colonne '{{ column }}' n'existe pas dans la table '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_011	Le nom '{{ element_name }}' existe déjà dans '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_012	Les colonnes suivantes de la base de données sont réservées: {{ columns }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_013	La colonne '{{ column }}' n'existe pas dans la table '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_014	L'ID '{{ element_id }}' de la table '{{ table_name }}' ne fait partie d'aucun projet.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_015	Le projet par défaut ne peut pas être supprimé ou écrasé.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_016	L'ID '{{ element_id }}' n'existe pas dans '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_017	L'ID '{{ element_id }}' n'existe pas dans '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_018	L'ID '{{ element_id }}' n'existe pas dans '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_019	Le nom '{{ element_name }}' n'existe pas dans '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_020	La colonne '{{ column }}' n'existe pas dans la table '{{ table_name }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_021	Le fichier téléchargé ne peut pas être décompressé.	Téléchargez un fichier compatible.
DATABASE_022	Un(e) '{{ element_string }}' nommé(e) '{{ element_name }}' existe déjà dans ce projet.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
DATABASE_023	Impossible d'écrire l'entrée dans la base de données globale: '{{ entry }}'. Assurez-vous que cette entrée est sérialisable en JSON.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DATABASE_024	Impossible de charger une table de la base de données des paramètres. Vous chargez probablement une version plus récente de la base de données sur une version logicielle plus ancienne (incompatible).	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une

Code d'erreur	Message	Solution
		sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_025	Incompatibilité de version de base de données détectée. Le fichier de migration met à jour vers la version '{{ migration_version }}' au lieu de la version requise '{{ required_version }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_026	Incompatibilité de version de base de données détectée. La version actuellement chargée '{{ actual_version }}' ne correspond pas à la version requise '{{ required_version }}'.	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_027	Valeur non valide pour '{{ parameter }}' dans le fichier de migration '{{ file_name }}'.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
DATABASE_028	Valeur non valide pour '{{ parameter }}' dans le fichier de migration '{{ file_name }}'.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
DATABASE_029	L'opération '{{ operation }}' a échoué lors de la migration de la base de données: {{ error }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_030	L'opération '{{ operation }}' a échoué lors de la migration de la base de données: {{ error }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_031	La commande SQL a échoué: {{ sql_command }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_032	L'opération '{{ operation }}' a échoué lors de la migration de la base de données: {{ error }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_033	L'opération '{{ operation }}' a échoué lors de la migration de la base de données: {{ error }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_034	L'opération '{{ operation }}' a échoué lors de la migration de la base de données: {{ error }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_035	Le fichier de migration '{{ file_name }}' est introuvable.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
DATABASE_036	La commande SQL a échoué: {{ sql_command }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de

Code d'erreur	Message	Solution
		données précédemment compatible.
DATABASE_037	La commande SQL a échoué: {{ sql_command }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_038	La commande SQL a échoué: {{ sql_command }}	■ La base de données est incompatible ou corrompue ; elle a peut-être été modifiée manuellement (par exemple avant le téléchargement). ■ Vous serez peut-être guidé à travers une procédure vous permettant de télécharger la base de données actuelle avant qu'elle ne soit réinitialisée. ■ Si vous n'êtes pas guidé à travers cette procédure, téléchargez tout de même la base de données actuelle afin de disposer d'une sauvegarde de votre application et de vos paramètres. ■ Vous pouvez désormais télécharger une sauvegarde de la base de données précédemment compatible.
DATABASE_039	La structure hiérarchique du nom est trop profonde.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
DATABASE_040	Le nom spécifié est trop long. Veuillez en choisir un plus court.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DATABASE_041	Le nom spécifié contient des caractères invalides ou un nom réservé.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DATABASE_042	Veuillez indiquer un nom avant d'effectuer cette action.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_001	Le dialogue '{{ dialog_id }}' n'existe plus.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
DIALOG_002	Le dialogue de type '{{ dialog_type }}' attend une réponse de type {{ expected_type }}, mais a reçu {{ answer_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_003	Le dialogue de type '{{ dialog_type }}' attend une réponse de type {{ expected_type }}, mais a reçu {{ answer_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_004	Le dialogue de type '{{ dialog_type }}' attend une réponse de type {{ expected_type }}, mais a reçu {{ answer_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_005	L'option de dialogue '{{ option }}' n'existe pas. Les options disponibles sont {{ available_options }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_006	L'option de dialogue '{{ option }}' n'existe pas. Les options disponibles sont {{ available_options }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_007	Le dialogue de type '{{ dialog_type }}' attend une réponse de type {{ expected_type }}, mais a reçu {{ answer_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DIALOG_008	Le dialogue de type '{{ dialog_type }}' attend une réponse de type {{ expected_type }}, mais a reçu {{ answer_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
DIALOG_009	L'action d'interruption '{{ interrupt_action }}' n'existe pas. Les actions disponibles sont {{ available_interrupt_actions }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
DISTRIBUTOR_001	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_002	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_003	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_004	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_005	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_006	L'argument '{{ name }}' ne peut pas être le nom d'une fonction API interne.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_007	L'argument '{{ name }}' ne peut pas être un(e) {{ container_type }} vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_008	Les types des arguments 'identifiers' et 'values' sont incompatibles.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_009	Les arguments 'identifiers' et 'values' doivent contenir le même nombre d'éléments.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_010	L'argument 'values' doit contenir des valeurs de type '{{ value_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
DISTRIBUTOR_011	Les types des arguments 'identifiers' et 'values' sont incompatibles.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_012	Les arguments 'identifiers' et 'values' doivent contenir le même nombre d'éléments.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_013	Les clés de l'argument 'values' doivent correspondre à l'ensemble 'identifiers'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_014	L'argument 'values' doit contenir des valeurs de type '{{ value_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_015	L'argument 'range' doit être une liste de deux éléments, dont l'un doit être un nombre (None est autorisé).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_016	Argument 'range' invalide, les valeurs ne doivent pas dépasser [0.0, 20.0].	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_017	Argument 'range' invalide, spécifiez les valeurs dans l'ordre croissant.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_018	Les IDs d'actionneurs doivent être de type str, int, list ou set.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_019	Un actionneur avec l'ID '{{ actuator_id }}' n'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_020	Si 'actuator_ids' est une liste, '{{ parameter_name }}' doit être une liste.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_021	Les paramètres '{{ parameter_name }}' et 'actuator_ids' doivent avoir la même longueur.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
DISTRIBUTOR_022	Si 'actuator_ids' est un ensemble, '{{ parameter_name }}' doit être un dictionnaire.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_023	Le paramètre '{{ parameter_name }}' doit contenir les mêmes éléments que 'actuator_ids'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_024	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_025	L'argument '{{ name }}' doit être de taille '{{ size }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_026	Chaque élément du paramètre '{{ name }}' doit être de type '{{ element_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_027	L'argument '{{ name }}' ne peut pas contenir plus de '{{ size }}' éléments.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_028	Chaque clé du dictionnaire '{{ name }}' doit être de type '{{ key_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_029	Chaque valeur du paramètre '{{ name }}' doit être de type '{{ value_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_030	L'argument '{{ name }}' doit être un pourcentage supérieur à 0 et ne dépassant pas 100.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_031	Seules les articulations du bras robotisé peuvent être déplacées avec cette fonction.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_032	L'argument 'frame' doit avoir la valeur 'base' ou 'tool'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
DISTRIBUTOR_033	Le paramètre {{ name }} doit être un int, un float, ou 'MAX'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_034	L'argument '{{ name }}' ne peut pas être un(e) {{ container_type }} vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_035	L'argument '{{ name }}' ne peut pas être un(e) {{ container_type }} vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_036	Valeur non valide pour le paramètre '{{ name }}'. Les options possibles sont {{ options }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_037	L'argument '{{ name }}' ne peut pas être un(e) {{ container_type }} vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_038	Les directions doivent être -1 ou +1.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_039	Seules les articulations du bras robotisé peuvent être déplacées avec cette fonction.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_041	La charge utile ne peut pas dépasser la valeur maximale autorisée de {{ max_payload }}kg.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_042	La charge utile ne peut pas être inférieure à la masse de l'outil, qui est de {{ tool_mass }}kg.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_043	Le nombre minimum de poses doit être d'au moins 2.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_044	L'argument '{{ name }}' est de taille {{ size_actual }}, mais la taille {{ size_expected }} est attendue.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
DISTRIBUTOR_045	Chaque élément du paramètre {{ name }} doit être de type {{ element_type }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_046	Impossible de lire depuis la catégorie de signal inconnue '{{ category }}'.	Choisissez une catégorie de signal valide.
DISTRIBUTOR_047	Impossible de lire depuis la catégorie de signal inconnue '{{ category }}'.	Choisissez une catégorie de signal valide.
DISTRIBUTOR_048	Impossible de lire depuis la catégorie de signal inconnue '{{ category }}'.	Choisissez une catégorie de signal valide.
DISTRIBUTOR_049	Les limites de l'espace de travail doivent être définies sous forme de dictionnaire avec les clés 'direction' et 'constant'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_050	Le port doit être compris entre {{ port_min }} et {{ port_max }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
DISTRIBUTOR_051	Le courant de la pince doit être une valeur entre 0 et {{ current_limit }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_001	L'éditeur '{{ editor_id }}' n'existe plus.	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
EDITOR_002	Le robot ne peut pas atteindre cette pose (pas de solution cinématique).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_003	Veuillez vous assurer que tous les points de la grille sont correctement définis (et pas trop proches les uns des autres).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_004	La taille de la grille doit être d'au moins 2 dans chaque dimension.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_005	Fichier de code d'application manquant: {{ file_name }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.

Code d'erreur	Message	Solution
EDITOR_006	Fichier de code d'application manquant: {{ file_name }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_007	L'ID du conteneur de variables d'état '{{ container_id }}' n'existe pas.	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_008	Index de variable d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_009	Index de conteneur de variables d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_010	Le type de variable d'état '{{ variable_type }}' n'existe pas.	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_011	Index de variable d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_012	Index de conteneur de variables d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_013	Les conteneurs de variables d'état ne supportent pas les structures imbriquées.	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_014	Index de variable d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_015	Index de conteneur de variables d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_016	Index de variable d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.

Code d'erreur	Message	Solution
EDITOR_017	Index de variable d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_018	Index de conteneur de variables d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_019	Index de conteneur de variables d'état invalide: {{ index }}	L'application semble être corrompue ou n'a pas été correctement sauvegardée. Supprimez et recréez cette application.
EDITOR_020	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_021	Aucune variable d'état nommée '{{ name }}' n'est définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_022	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_023	Aucune variable d'état nommée '{{ name }}' n'est définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_024	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_025	Aucune variable d'état nommée '{{ name }}' n'est définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_026	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_027	Aucune variable d'état nommée '{{ name }}' n'est définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
EDITOR_028	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_029	Aucune variable d'état nommée '{{ name }}' n'est définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_030	Les valeurs de toutes les variables de ce conteneur doivent être écrites.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_031	La configuration {{ configuration }} n'existe pas pour cette pose. Configurations disponibles: {{ available_configurations }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EDITOR_032	La commande 'button_up' ne suit pas correctement une commande 'button_down'.	■ Le processeur du contrôleur semble être surchargé. ■ Envoyez moins de commandes au robot (par exemple, réduisez la fréquence des actions ou des demandes de données). ■ Réduisez le nombre de connexions (par exemple, les fenêtres de navigateur connectées).
EDITOR_033	Le robot ne peut pas atteindre cette pose (pas de solution cinématique).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
EVENT_001	La signature de la fonction du délégué ajouté à cet événement est {{ actual_signature }}, mais la signature attendue est {{ expected_signature }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
EVENT_002	La signature de la fonction du délégué ajouté à cet événement est {{ actual_signature }}, mais la signature attendue est {{ expected_signature }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
EVENT_003	Cet événement exécute trop de threads. Cela est probablement dû à une charge de traitement élevée.	■ Le processeur du contrôleur semble être surchargé. ■ Envoyez moins de commandes au robot (par exemple, réduisez la fréquence des actions ou des demandes de données). ■ Réduisez le nombre de connexions (par exemple, les fenêtres de navigateur connectées).

Code d'erreur	Message	Solution
KINEMATICS_001	L'argument '{{ name }}' est de taille {{ size_actual }}, mais la taille {{ size_expected }} est attendue.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_002	Chaque valeur du paramètre '{{ name }}' doit être un nombre.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_003	Chaque valeur du paramètre '{{ name }}' doit être un nombre.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_004	Le dictionnaire '{{ name }}' doit contenir les clés '{{ keys }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_005	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de '{{ argument_types }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_006	Les coordonnées contiennent une orientation invalide '{{ orientation }}'. Les limites sont $\pm 180^\circ$ en roulis, $\pm 90^\circ$ en tangage et $\pm 180^\circ$ en lacet.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_007	Les repères de coordonnées ne peuvent être multipliés qu'avec d'autres repères de coordonnées.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_008	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_009	La configuration '{{ configuration }}' n'existe pas pour cette pose. Configurations disponibles: '{{ available_configurations }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_010	L'indice de configuration '{{ index }}' n'existe pas pour cette pose. Indices disponibles: '{{ available_indices }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_011	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
KINEMATICS_012	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_013	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
KINEMATICS_014	{{ error }}	■ Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
MODBUS_001	L'adresse des registres utilisateur doit être comprise entre 0x10 et 0xFF.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MODBUS_002	L'adresse des registres utilisateur doit être comprise entre 0x10 et 0xFF.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MODBUS_003	L'action '{{ action }}' nécessite que l'argument '{{ argument }}' soit présent dans le registre d'entrée.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MODBUS_004	L'action '{{ action }}' nécessite que l'argument '{{ argument }}' soit présent dans le registre d'entrée.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MODBUS_005	L'action '{{ action }}' nécessite que l'argument '{{ argument }}' soit présent dans le registre d'entrée.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MODBUS_006	L'action '{{ action }}' nécessite que l'argument '{{ argument }}' soit présent dans le registre d'entrée.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REST_001	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ options }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
REST_002	Le paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ options }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
ROS_001	L'exécution de l'action a pris trop de temps.	■ Le processeur du contrôleur semble être surchargé. ■ Envoyez moins de commandes au robot (par exemple, réduisez la fréquence des actions ou des demandes de données). ■ Réduisez le nombre de connexions (par exemple, les fenêtres de navigateur connectées).
ROS_002	Aucune demande de connexion ROS avec la séquence {{ sequence }}.	■ Déconnectez puis reconnectez la connexion ROS. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ROS_003	Aucune demande de connexion ROS avec la séquence {{ sequence }}.	■ Déconnectez puis reconnectez la connexion ROS. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
ROS_007	Le fichier de configuration Cyclone DDS est introuvable à '{{ file_path }}'.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_008	Erreur lors de l'analyse du fichier XML '{{ file_path }}': {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_009	Élément <Domain> introuvable dans la configuration Cyclone DDS.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.

Code d'erreur	Message	Solution
ROS_010	Élément <General> introuvable sous <Domain>.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_011	Élément <Discovery> introuvable sous <Domain>.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_012	La liste fournie ne contenait que des adresses IP invalides ou vides.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_013	Le fichier de configuration Cyclone DDS de sauvegarde est introuvable à '{{ file_path }}'.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_014	Une erreur inattendue s'est produite lors de la copie de la configuration de sauvegarde: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
ROS_015	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
ROS_016	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
ROS_017	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
ROS_018	Aucune interface réseau sans fil trouvée sur le système.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ROS_019	Aucune interface réseau sans fil trouvée sur le système.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SAFETY_001	Le paramètre de sécurité '{{ parameter_name }}' ne peut pas être lu.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC"
SAFETY_002	Le paramètre de sécurité '{{ parameter_name }}' ne peut pas être écrit.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC"
SAFETY_003	SafetySettingsError: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC"

Code d'erreur	Message	Solution
SAFETY_004	SafetySettingsError: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC"
SAFETY_005	Le fichier PMT de sécurité par défaut est introuvable. L'éditeur de sécurité ne peut pas être utilisé.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
SAFETY_006	L'initialisation de l'interface dbus a échoué: {{ error }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
SAFETY_007	Fichier de paramètres de sécurité invalide. Impossible d'importer les valeurs.	Téléchargez un fichier compatible.
SAFETY_008	La configuration de sécurité n'a pas été vérifiée. Votre responsable sécurité doit résoudre cela en vérifiant les changements dans les paramètres de sécurité.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_009	Le dispositif de sécurité doit être verrouillé. Votre responsable sécurité doit résoudre cela en vérifiant les changements dans les paramètres de sécurité.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_010	Il existe une incohérence dans la configuration de sécurité. Votre responsable de la sécurité doit la résoudre en vérifiant les modifications des paramètres de sécurité. Le TOC de l'appareil est {{ device_checksum }} au lieu de {{ local_checksum }}.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.

Code d'erreur	Message	Solution
SAFETY_011	Code d'erreur {{ code }} déclenché sur le dispositif de sécurité. Votre responsable sécurité doit vérifier l'appareil et corriger l'erreur.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_012	Code d'alarme {{ code }} déclenché sur le dispositif de sécurité. Votre responsable sécurité doit vérifier l'appareil et corriger l'erreur.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_013	Le dispositif de sécurité est dans l'état '{{ state }}'. Votre responsable sécurité doit vérifier l'appareil et corriger l'erreur.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_014	Une interruption ne peut être réinitialisée que via des entrées numériques. Ce paramètre est défini dans les réglages de sécurité.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_015	Les opérateurs ne sont pas autorisés à changer le mode de fonctionnement.	Demandez à un utilisateur disposant des droits d'authentification appropriés d'effectuer cette tâche.
SAFETY_016	L'agent de sécurité bloque actuellement le dispositif de sécurité. Veuillez attendre qu'il ait terminé de modifier ou de vérifier les paramètres.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SAFETY_017	Les paramètres de sécurité chargés ne correspondent pas à ceux du dispositif de sécurité. Votre responsable de la sécurité doit modifier et appliquer les paramètres de sécurité.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
SCRIPT_001	Import récursif détecté dans le fichier '{{ file_name }}'. Veuillez résoudre avant d'exécuter le fichier.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_002	Impossible d'importer '{{ node_name }}' depuis le fichier '{{ file_name }}': {{ error }}	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_003	Impossible d'importer '{{ node_name }}' depuis le fichier '{{ file_name }}': {{ error }}	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_004	Impossible d'importer '{{ function_names }}' depuis l'application '{{ file_name }}'. Veuillez vous assurer que ces entités existent.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_005	En essayant d'importer la classe {{ node_name }}, la classe de base n'a pas pu être trouvée. Importez toutes les classes dont {{ node_name }} hérite. Les classes de base doivent être importées en premier.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_006	L'importation du module Python '{{ module_name }}' est interdite pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_007	L'instruction 'from module import *' n'est pas autorisée pour les modules Python standard. Veuillez utiliser l'import générique 'import module'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_008	Les imports relatifs ne sont pas autorisés dans les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_009	Impossible de trouver l'application '{{ application }}' depuis laquelle importer.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_010	L'importation du module Python '{{ module_name }}' est interdite pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_011	Le nom '{{ node_name }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_012	Le nom de fonction '{{ node_name }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_013	La fonction importée '{{ function_name }}' n'est pas autorisée dans l'application '{{ application }}' de type '{{ application_type }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_014	La fonction importée '{{ function_name }}' n'est pas autorisée dans l'application '{{ application }}' de type '{{ application_type }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_015	Le nom de classe '{{ node_name }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_016	L'attribut de classe '{{ node_name }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_017	Le nom de classe '{{ node_name }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_018	Le nom de fonction '{{ node_name }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_019	L'argument chaîne '{{ string }}' est interdit pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_020	La clause except générique (try: ... except: ...) n'est pas autorisée car elle capture des erreurs internes pouvant entraîner un comportement dangereux du robot.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_021	Attraper des exceptions génériques (Exception, BaseException) n'est pas autorisé car cela capture des erreurs internes pouvant entraîner un comportement dangereux du robot.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_022	Attraper des exceptions génériques (Exception, BaseException) n'est pas autorisé car cela capture des erreurs internes pouvant entraîner un comportement dangereux du robot.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_023	Écraser un attribut du module importé {{ target }} est interdit. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_024	Écraser un attribut de l'enregistrement de fonction interne {{ target }} est interdit. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_025	Écraser la classe interne {{ target }} est interdit. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_026	Écraser la fonction prédéfinie {{ target }} est interdit. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_027	Écraser l'entité importée {{ target }} est interdit. Déclenché par l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_028	L'application '{{ application }}' a été marquée comme non exécutable, elle peut être encore en cours de développement.	■ Ouvrez les paramètres d'application et rendez-la exécutable. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_030	{{ error_class }} dans une application importée: {{ error }}	■ Vérifiez le code de l'application à la recherche d'éventuelles erreurs. ■ Vous pouvez améliorer le code de l'application en fonction du message d'erreur. ■ Vous pouvez améliorer la gestion des erreurs dans le code de l'application. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_031	{{ error_class }} dans l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}: {{ error }}	■ Vérifiez le code de l'application à la recherche d'éventuelles erreurs. ■ Vous pouvez améliorer le code de l'application en fonction du message d'erreur. ■ Vous pouvez améliorer la gestion des erreurs dans le code de l'application. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_032	{{ error_class }} dans un objet importé depuis l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}: {{ error }}	■ Vérifiez le code de l'application à la recherche d'éventuelles erreurs. ■ Vous pouvez améliorer le code de l'application en fonction du message d'erreur. ■ Vous pouvez améliorer la gestion des erreurs dans le code de l'application. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_033	{{ error_class }} dans l'application '{{ application }}' à la ligne {{ line }}: {{ error }}	■ Vérifiez le code de l'application à la recherche d'éventuelles erreurs. ■ Vous pouvez améliorer le code de l'application en fonction du message d'erreur. ■ Vous pouvez améliorer la gestion des erreurs dans le code de l'application. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_034	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être l'un de {{ argument_types }}.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_035	Le type du paramètre '{{ argument_name }}' doit être '{{ argument_type }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_036	L'adresse envoyée doit être un tuple (ip_address, port).	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_037	L'adresse IP doit être une chaîne.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_038	Le numéro de port doit être un entier.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_039	L'importation du module Python '{{ module_name }}' est interdite pour les applications utilisateur. Déclenché par l'application '{{ application }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.

Code d'erreur	Message	Solution
SCRIPT_040	Le nom de fonction '{{ function_name }}' est interdit pour les applications de type '{{ application_type }}'. Déclenché par l'application '{{ application }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SCRIPT_041	Le nom '{{ name }}' est interdit pour les applications de type '{{ application_type }}'. Déclenché par l'application '{{ application }}'.	■ Modifiez le code de l'application en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Chaque fois que vous appliquez des modifications à une application, il est fortement recommandé de réduire les paramètres de vitesse globaux à des valeurs faibles, puis de tester l'application.
SETTINGS_001	Le comportement d'interruption '{{ interrupt_behavior }}' est invalide. Options possibles: {{ available_interrupt_behaviors }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
SIGNAL_001	Les sorties digitales pour le comportement de préhension de cet outil ne sont pas correctement configurées.	Ajustez les paramètres de comportement de préhension de votre outil, puis réessayez.
SIGNAL_002	Les sorties digitales pour le comportement de préhension de cet outil ne sont pas uniques.	Ajustez les paramètres de comportement de préhension de votre outil, puis réessayez.
SIGNAL_003	Cette catégorie ne contient aucune I/O à lire.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
SIGNAL_004	Index invalide ({{ index_or_name }}), l'index doit être entre 1 et {{ length }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
SIGNAL_005	Nom invalide, '{{ index_or_name }}' n'est pas un nom I/O valide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_006	Les noms I/O personnalisés doivent être uniques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_007	Ce robot ne possède pas de signaux de la catégorie '{{ category }}'. Cette fonction ne peut donc pas être utilisée.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
SIGNAL_008	Seules les sorties peuvent être écrites, les entrées sont en lecture seule.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_009	Valeur invalide, seuls des booléens ou des valeurs 0/1 peuvent être écrits sur les sorties digitales.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_010	Valeur invalide, seuls des nombres peuvent être écrits sur les sorties analogiques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_011	Valeur de sortie analogique invalide, elle doit être dans la plage {{{ value_min }}, {{ value_max }}}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_012	Les noms I/O personnalisés doivent être uniques.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_013	Paramètre inconnu '{{ name }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SIGNAL_014	Adresse de départ invalide: {{ value }}. Elle doit être un nombre positif.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIGNAL_015	Échec du déballage des données: {{ error }}. Vous accédez probablement à des adresses Modbus invalides.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
SIGNAL_016	{{ error_class }}: {{ error }}	■ Vérifiez que le périphérique Modbus externe se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que le périphérique Modbus externe et ses registres fonctionnent correctement de manière autonome avant de le connecter au robot.
SIGNAL_017	Impossible de se connecter au dispositif Modbus à l'adresse IP {{ ip }}.	■ Vérifiez que le périphérique Modbus externe se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que le périphérique Modbus externe et ses registres fonctionnent correctement de manière autonome avant de le connecter au robot.
SIGNAL_018	Modbus n'est pas connecté, il est impossible de lire ou écrire des données.	■ Vérifiez que le périphérique Modbus externe se trouve sur le même réseau que le robot. ■ Vérifiez que le périphérique Modbus externe et ses registres fonctionnent correctement de manière autonome avant de le connecter au robot.
SIGNAL_019	Modbus est déjà connecté, il est impossible de modifier ses paramètres.	■ Déconnectez le périphérique Modbus externe. ■ Si l'erreur persiste, éteignez le périphérique Modbus externe, puis remettez-le sous tension. ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
SIGNAL_020	Échec de l'appel de fonction Modbus (Code d'exception: {{ exception_code }}).	Assurez-vous de lire ou d'écrire dans le bon registre Modbus et d'appliquer une valeur valide lors de l'écriture.
SOCKET_001	La connexion s'est fermée lors de la tentative de réception d'un message.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.

Code d'erreur	Message	Solution
SOCKET_002	L'adresse '{{ address }}' du serveur est déjà utilisée.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.
SOCKET_003	L'adresse '{{ address }}' est incompatible avec la configuration réseau.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.
SOCKET_004	Connexion refusée. Le serveur ne peut pas gérer plus de {{ max_connections }} connexions.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.
SOCKET_005	Le client a été fermé alors qu'il attendait une connexion.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.
SOCKET_006	Impossible d'établir une connexion avec {{ address }}.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.

Code d'erreur	Message	Solution
SOCKET_007	Un message n'a pas pu être décodé avec la norme '{{ encoding_standard }}'.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.
SOCKET_008	L'adresse '{{ address }}' est incompatible avec la configuration réseau.	■ Assurez-vous que les paramètres du serveur et du client sont compatibles (adresse, port, Encodage des caractères, Caractère de fin). ■ Adaptez la connexion ou la communication en fonction du message d'erreur.
STATUS_001	L'attente de la terminaison du processus en cours a pris trop de temps. Si le statut ne bascule pas automatiquement en 'prêt', veuillez redémarrer le robot.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
STATUS_002	L'état '{{ status }}' est invalide. Les options possibles sont: {{ available_status }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
STATUS_003	Le type d'état '{{ status_kind }}' ne peut pas être réservé. Les états réservables sont: {{ reservable_status }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
STATUS_004	Le type d'état '{{ status_kind }}' nécessite que l'état de contrôle du contrôleur bas niveau soit '{{ expected_controller_status }}', mais il est '{{ actual_controller_status }}'.	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.

Code d'erreur	Message	Solution
STATUS_005	Un autre thread en cours possède déjà cet état. L'état réservé est '{{ reserved_status }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
STATUS_006	L'état '{{ status }}' est invalide. Les options possibles sont: {{ available_status }}	■ Il se peut qu'il y ait une incompatibilité entre les modules internes. ■ Effectuez un redémarrage du Contrôleur, puis réessayez. ■ Si l'erreur persiste, vous devez mettre à jour le logiciel vers une version plus récente.
STATUS_007	Réaction non définie au comportement d'interruption '{{ interrupt_behavior }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TCP_001	Argument manquant dans l'appel de fonction: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
TCP_002	Argument manquant dans l'appel de fonction: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
TCP_003	Argument manquant dans l'appel de fonction: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
TCP_004	Arguments manquants dans l'appel de fonction: '{{ action }} <{{ argument_1 }}> <{{ argument_2 }}>'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
TCP_005	Argument manquant dans l'appel de fonction: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
TCP_006	Argument manquant dans l'appel de fonction: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
TCP_007	L'argument '{{ argument }}' doit être décodable en JSON.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
THREAD_001	L'erreur suivante a interrompu le fonctionnement normal. {{ error_type }}: {{ error }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
THREAD_002	L'erreur suivante a interrompu le fonctionnement normal. {{ error_type }}: {{ error }}	■ Reconnectez l'interface (par exemple, rechargez la page, y compris en vidant le cache du navigateur). ■ Si l'erreur persiste, effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_1001	Esclave avec l'ID '{{ 0 }}', nom '{{ 1 }}': Délai de récupération dépassé.	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
AX_1002	Configuration des paramètres matériels: L'esclave avec l'ID '{{ 0 }}' a un nom inconnu: '{{ 1 }}'	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
AX_1003	La configuration de l'esclave EtherCAT est incorrecte. Un seul esclave nommé '{{ 0 }}' était attendu, mais trouvé: {{ 1 }}	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
AX_101	Impossible de récupérer le robot AX.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
AX_102	Impossible de récupérer le robot après une violation SS1.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
AX_103	Impossible de récupérer le robot après une violation SS2.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
AX_104	Impossible de récupérer le robot en raison d'un arrêt de protection actif.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
AX_2001	Impossible de vérifier la validité de la lecture PDO du PLC de sécurité.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_2011	Version de protocole du PLC de sécurité non prise en charge '{{ 0 }}' (attendue: {{ 1 }}). Assurez-vous que la configuration correcte est chargée sur le PLC de sécurité.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_251	Échec du contrôle de température sur l'axe '{{ 0 }}'. La température était de {{ 1 }} °C, supérieure au seuil de {{ 2 }} °C. Veuillez laisser le robot refroidir.	■ La charge sur les moteurs est trop élevée. Réduisez la charge utile, la vitesse, l'accélération ou le cycle de service. ■ Eteignez le robot.
AX_2901	Codes d'erreur du moteur: '{{ 0 }}'	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
AX_2902	Une anomalie du signal de sécurité du bouton HGC a été détectée. Veuillez redémarrer le robot pour récupérer.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_2903	La limite de divergence de position a été dépassée sur l'axe '{{ 0 }}'. Veuillez redémarrer le robot pour récupérer.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_2904	La limite de divergence de courant a été dépassée sur l'axe '{{ 0 }}'. Veuillez redémarrer le robot pour récupérer.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_2905	La protection I2T de l'axe '{{ 0 }}' est active. Veuillez laisser le robot refroidir.	■ La charge sur les moteurs est trop élevée. Réduisez la charge utile, la vitesse, l'accélération ou le cycle de service. ■ Eteignez le robot.
AX_2906	La température mesurée de l'axe '{{ 0 }}' est trop élevée. Veuillez laisser le robot refroidir.	■ La charge sur les moteurs est trop élevée. Réduisez la charge utile, la vitesse, l'accélération ou le cycle de service. ■ Eteignez le robot.

Code d'erreur	Message	Solution
AX_3001	Impossible de vérifier la validité de la lecture PDO du contrôleur moteur.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
AX_3002	Impossible de vérifier la validité de la lecture PDO de l'encodeur de sortie. Veuillez déplacer légèrement le robot et réessayer de l'allumer.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
AX_3801	Impossible de vérifier la validité de la lecture PDO de l'IMU.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
AX_3802	Impossible d'alimenter le robot: le vecteur de gravité fourni {{ 0 }} [repère de base] / {{ 1 }} [repère IMU] diffère de la gravité mesurée par l'IMU: {{ 2 }} [repère IMU]. L'écart de {{ 3 }} dépasse la tolérance de {{ 4 }}.	■ Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Demandez à un utilisateur disposant des droits d'authentification appropriés d'effectuer cette tâche.
AX_3901	Axe {{ 0 }}: L'amplitude du décalage de position doit être <= 5 degrés (actuel: {{ 1 }}). Veuillez ajuster le robot et la configuration en conséquence.	■ Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez. ■ Demandez à un utilisateur disposant des droits d'authentification appropriés d'effectuer cette tâche.
AX_59001	Opération non prise en charge en mode simulation: {{ 0 }}	Exécutez cette action sur un robot non simulé.
AX_59002	Erreur simulée: '{{ 0 }}'	Exécutez cette action sur un robot non simulé.
AX_59003	Incohérence d'état EtherCAT dans le simulateur AX.	Exécutez cette action sur un robot non simulé.
CFG_101	Échec de la configuration de l'axe '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_102	Échec de la configuration de l'articulation '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_103	Échec de la configuration du lien '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_104	Échec de la configuration de la capsule personnalisée.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_105	La définition de '{{ 0 }}' doit être x, y, z.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
CFG_106	La valeur de '{{ 1 }}' ({{ 0 }}) est invalide.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_11	Valeur '{{ 0 }}' manquante dans la section '{{ 1 }}' ; tension du robot: {{ 2 }}, version matérielle: {{ 3 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_12	Impossible de trouver le lien de préhenseur nommé '{{ 0 }}'. Veuillez vérifier votre fichier agrip.config ou pgrip2.config.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_1301	La définition de '{{ 0 }}' doit être x1, y1, z1, x2, y2, z2, rayon.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_1311	Tentative de définir check_intersect avec lui-même.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_1312	Tentative de définir check_intersect avec un lien inconnu '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_1313	Les liens référencés dans check_intersect doivent être définis auparavant, mais le lien '{{ 0 }}' apparaît plus loin dans la configuration.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_1511	La translation calibrée {{ 0 }} est trop éloignée de la valeur nominale {{ 1 }} ; tolérance autorisée (norme): {{ 2 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_1512	La rotation calibrée {{ 0 }} est trop éloignée de la valeur nominale {{ 1 }} ; tolérance autorisée (distance angulaire): {{ 2 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_201	La marge de sécurité de position est trop élevée (valeur: {{ 0 }}).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_51	Type de bras robot incorrect '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_52	Type d'articulation inconnu '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_53	Nom d'axe inconnu '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_54	Nom de lien inconnu '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CFG_55	Type d'articulation invalide pour cette opération: '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_1001	L'axe de rotation unitaire doit contenir trois éléments.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_1002	Sans arguments supplémentaires, seul le type de contrainte 'Free' est valide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CKM_101	Cible hors plage.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_102	Cible hors plage: impossible de déterminer l'angle {{ 0 }}, pose cible: {{ 1 }}	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_103	Cible hors plage: les angles des articulations 1/2/3 sont: {{ 0 }} {{ 1 }} {{ 2 }} ; pose à J7: {{ 3 }}	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_104	Cible hors plage: Toutes les {{ 0 }} solution(s) violent les limites des articulations.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_11	Impossible de construire la chaîne cinématique: aucun lien défini.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_12	Impossible de construire la chaîne cinématique: certaines articulations n'ont pas de lien.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_13	Nombre insuffisant de configurations de lien: {{ 0 }} configuration(s) d'articulation, {{ 1 }} configuration(s) de lien	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_1501	Type de contrainte inconnu '{{ 0 }}' pour la cinématique inverse numérique.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_1502	Un axe de rotation non nul est requis pour la contrainte d'axe de rotation libre.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_1503	Les angles aléatoires précédents maximaux doivent être inférieurs à: {{ 0 }}	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CKM_1504	Aucune solution numérique trouvée. Augmentez la tolérance ou le nombre maximal d'itérations.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_1505	Aucune solution numérique trouvée. Soit la pose cible n'est pas atteignable, soit l'algorithme n'a pas convergé.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_2511	Impossible d'ajouter l'inertie du rotor pour: '{{ 0 }}', parent: '{{ 1 }}'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_2512	Type d'articulation non pris en charge: '{{ 0 }}' sur l'axe '{{ 1 }}'	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_3001	Cinématique analytique: une géométrie du robot calibrée est requise.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_3501	La configuration cinématique choisie '{{ 0 }}' est invalide (la plage valide est '{{ 1 }}', '{{ 2 }}').	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CKM_501	Aucun angle le plus proche trouvé.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CKM_502	Aucun angle itéré valide trouvé. Augmentez la taille du pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_101	Erreur d'analyse.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_102	Impossible d'analyser l'axe.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_103	Échec de l'analyse de la commande JSON '{{ 0 }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
CMD_104	Impossible d'analyser le mode LED '{{ 0 }}'.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_105	Paramètre '{{ 0 }}': Doit être un tableau.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_11	Impossible d'entrer dans le mode: '{{ 0 }}'	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CMD_11001	Élément 'points' invalide à l'index {{ 0 }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_111	Le nombre de '{{ 0 }}' doit être égal au nombre de '{{ 1 }}' (actuel: {{ 2 }}, {{ 3 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_11101	Impossible de passer du mode manuel au mode automatique.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
CMD_112	Paramètre '{{ 0 }}': Ne doit pas être vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_121	Commande inconnue: '{{ 0 }}'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_122	Type de commande inconnu pour move_axes: '{{ 0 }}'	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_151	Utilisation: {{ 0 }}	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
CMD_201	Un résultat 'status' était attendu, mais obtenu: '{{ 0 }}'	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CMD_202	Un statut OK était attendu, mais une erreur est survenue. Mode de fonctionnement: '{{ 0 }}', message: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CMD_203	Échec de l'initialisation. Message: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
CMD_5011	La valeur doit être 'all' ou comprise entre 1 et {{ 0 }} (actuelle: {{ 1 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CMD_59001	Le mode simulation n'est pas pris en charge pour le type de bras robotique '{{ 0 }}'.	Exécutez cette action sur un robot non simulé.
CTL_1001	CurrentReferenceGenerator::add_plane() a échoué à l'index {{ 0 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_10011	Le robot n'est pas calibré.	Sélectionnez une routine d'étalonnage à exécuter lors de la mise en service. Cette routine doit calibrer tous les actionneurs.
CTL_111	Veuillez passer en mode manuel. La position actuelle viole les limites.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité
CTL_112	La position cible viole les limites.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_201	{{ 1 }} viole la limite de l'espace de travail {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité
CTL_203	Le robot est proche d'une auto-collision entre {{ 0 }} et {{ 1 }}.	-
CTL_204	Axe {{ 0 }}: La position {{ 1 }} est sur le point d'atteindre la limite {{ 2 }} avec une vitesse {{ 3 }} et une décélération {{ 4 }}.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_205	Contrôleur de sécurité: Les limites de position {{{ 0 }}, {{ 1 }}} sont trop étroites sur l'axe {{ 2 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_206	Contrôleur de sécurité: La position {{ 0 }} sur l'axe {{ 1 }} est trop proche des limites (attendu: à l'intérieur de {{{ 2 }}, {{ 3 }}}).	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.

Code d'erreur	Message	Solution
CTL_2111	Axe {{ 0 }}: Erreur de contrôle de position ; réel: {{ 1 }}, commandé: {{ 2 }}	La charge sur les moteurs est trop élevée. Réduisez la charge utile, la vitesse, l'accélération ou le cycle de service.
CTL_2112	Impossible de poursuivre le mouvement. Axe {{ 0 }}: La différence de position {{ 1 }} degrés dépasse la limite.	■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée. ■ Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_2113	Impossible de poursuivre le mouvement. Axe {{ 0 }}: La vitesse {{ 1 }} degrés par seconde dépasse la limite.	■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée. ■ Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_311	Contrôleur de sécurité: La modification de la limite d'angle articulaire provoquerait un saut brusque sur l'axe {{ 0 }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_312	Les limites ou frontières de l'espace de travail ont été modifiées alors qu'il y avait intersection avec le robot. Une modification provoquerait un saut brusque.	■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité ■ Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_313	Une modification des limites ou frontières de l'espace de travail provoquerait {{ 0 }} intersection(s) et un saut brusque ; la modification n'est pas appliquée.	■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité ■ Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_314	Impossible d'activer le contrôleur d'intersections tant que des intersections propres ou de limites d'espace de travail sont présentes.	■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité ■ Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_501	La vitesse souhaitée ne doit pas être nulle (actuelle: {{ 0 }}).	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_601	Algorithme trapézoïdal: Impossible de calculer la trajectoire en raison d'une valeur de temps négative: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
CTL_602	Algorithme trapézoïdal: L'accélération ou la décélération est trop faible pour atteindre la vitesse cible.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_603	La position minimale calculée {{ 0 }} est inférieure à la limite de position inférieure {{ 1 }}. Cela peut être évité en choisissant des poses plus éloignées des limites articulaires.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_604	La position maximale calculée {{ 0 }} est supérieure à la limite de position supérieure {{ 1 }}. Cela peut être évité en choisissant des poses plus éloignées des limites articulaires.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_605	Algorithme trapézoïdal: Impossible de calculer la trajectoire en raison d'un discriminant négatif: {{ 0 }}	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_606	Algorithme trapézoïdal: La distance requise ne peut pas être couverte avec les paramètres donnés.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
CTL_701	Le générateur de référence de position n'a plus de points.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
CTL_801	Impossible de définir l'intervalle de filtre dans le limiteur de position tant que le robot est en mouvement.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
CTL_802	L'intervalle de filtre doit être dans la plage (0.000, {{ 0 }}) s, mais est de {{ 1 }} s.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
ECAT_1001	Code d'erreur de la bibliothèque SOEM: {{ 0 }}	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
ECAT_101	Impossible de réinitialiser le PLC de sécurité après {{ 0 }} tentatives.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1011	Impossible de créer l'interface EtherCAT.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1012	Le bus EtherCAT est déjà utilisé.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
ECAT_1013	Impossible d'initialiser l'interface SOEM avec le nom de périphérique '{{ 0 }}'. Assurez-vous d'exécuter avec les droits root.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1014	Impossible d'initialiser la connexion EtherCAT.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_1015	Impossible de configurer l'horloge distribuée.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1016	La taille de la carte E/S {{ 0 }} est trop grande (attendu: <= {{ 1 }}).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_11	Échec de l'initialisation de l'esclave EtherCAT avec ID '{{ 0 }}', nom '{{ 1 }}'	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_1101	Fonction '{{ 0 }}' échouée.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1111	L'interface SOEM n'a pas pu lire le fichier '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1112	L'interface SOEM n'a pas pu écrire le fichier '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
ECAT_12	Exactement 1 esclave EtherCAT '{{ 0 }}' était attendu, mais {{ 1 }} ont été trouvés. Au total, {{ 2 }} esclaves ont été trouvés sur le réseau.	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_1211	Impossible de lire {{ 0 }} octet(s) SDO de l'esclave {{ 1 }} ; index/sous-index: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1212	Impossible d'écrire la valeur SDO '{{ 0 }}' sur l'esclave {{ 1 }} ; index/sous-index: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_13	Aucun esclave trouvé sur le réseau.	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Safety PLC" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_14	Impossible de configurer les esclaves. Assurez-vous que les moteurs sont connectés au EPC.	■ Il n'y a pas de connexion avec un ou plusieurs appareils, voir le message d'erreur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : câble reliant l'appareil qui n'est pas connecté. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_15	Erreur lors de la mise à jour du robot: L'esclave avec l'ID '{{ 0 }}' n'est pas activé. Statusword: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1501	La connexion EtherCAT n'a pas pu définir l'état sur {{ 0 }} lors de la tentative #{{ 1 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
ECAT_1502	La connexion EtherCAT n'a pas pu définir l'état sur {{ 0 }} après {{ 1 }} tentative(s).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_16	Attente du changement d'état de l'esclave vers '{{ 0 }}' dépassée. Esclaves dans un état inattendu: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1601	Incohérence de '{{ 0 }}' sur l'articulation {{ 1 }}: Valeur de l'entraînement: {{ 2 }} ; valeur attendue ou configurée: {{ 3 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1602	Paramètre de configuration moteur invalide '{{ 0 }}' sur l'articulation {{ 1 }}: Valeur du variateur: {{ 2 }}.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_1603	Configuration moteur invalide. La sécurité fonctionnelle via EtherCAT (FSOE) n'est pas activée sur l'articulation {{ 0 }}.	■ Effectuez un redémarrage du contrôleur. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_17	Tous les esclaves ne sont pas dans l'état attendu '{{ 0 }}'. Esclaves dans un état inattendu: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1701	Appareil EtherCAT {{ 0 }} avec ID esclave {{ 1 }}: Version de firmware non prise en charge: {{ 2 }} (attendu: l'un de {{ 3 }})	Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
ECAT_1702	Contrôleur de moteur avec ID esclave {{ 0 }}: La version du firmware {{ 1 }} est incohérente avec le premier contrôleur de moteur qui a {{ 2 }}.	Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
ECAT_1703	Mise à jour forcée du firmware déclenchée.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_1704	Mise à jour forcée du firmware non déclenchée ou échouée.	Lancez à nouveau la mise à jour ou sélectionnez une autre méthode pour l'exécuter.
ECAT_18	Impossible de récupérer l'esclave avec l'ID {{ 0 }}: mot de statut inconnu: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_19	Échec de l'analyse des données de configuration des esclaves: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_201	MCM a détecté une erreur dans son comptage multitour interne. Comptage multitour de l'articulation {{ 0 }}: {{ 1 }}, position de l'encodeur de sortie: {{ 2 }} degrés.	■ Demandez à un utilisateur disposant des droits d'authentification appropriés d'effectuer cette tâche. ■ Connectez-vous en tant qu'utilisateur « Service » et accédez à « Récupération multitours ». Pour l'axe concerné, saisissez l'angle physique réel et appliquez-le.

Code d'erreur	Message	Solution
ECAT_2011	La connexion EtherCAT n'a pas pu transmettre les données du processus.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_202	MCM a détecté une erreur d'alignement des encodeurs de l'articulation {{ 0 }}. Position de l'encodeur de sortie: {{ 1 }}, position de l'encodeur du moteur: {{ 2 }}.	■ Demandez à un utilisateur disposant des droits d'authentification appropriés d'effectuer cette tâche. ■ Pièce potentiellement défectueuse : "Motor Unit"
ECAT_203	Le service AX a détecté une source d'encodeur invalide sur l'esclave '{{ 0 }}' (attendu: encodeur côté moteur).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_204	Le service AX a détecté un capteur d'encodeur invalide sur l'esclave '{{ 0 }}' (attendu: encodeur côté moteur).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
ECAT_205	Impossible de vérifier la validité de la lecture de l'encodeur SDO. Déplacez légèrement le robot et essayez de redémarrer.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
LIC_101	Échec de la vérification de la licence.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
LIC_102	Version du fichier de licence '{{ 0 }}' non prise en charge (attendu: '{{ 1 }}').	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
LIC_103	Licence invalide.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MATH_1011	Conversion d'un vecteur plat en matrice: attendu {{ 0 }} * {{ 1 }} éléments (réel: {{ 2 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MATH_1012	Matrice symétrique attendue pour {{ 0 }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MATH_1101	La matrice de rotation n'est pas orthogonale. Écart de Frobenius de $R^T R$ par rapport à l'identité: {{ 0 }}, matrice: {{ 1 }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MATH_1102	La matrice de rotation doit avoir un déterminant de 1 (réel: {{ 0 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MATH_111	{{ 0 }}: Ne doit pas contenir de valeurs NaN.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
MATH_112	Tentative de calcul de {{ 0 }} sur un vecteur vide.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MATH_201	Impossible de convertir '{{ 0 }}' en entier.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
MCM_1001	Erreur non gérée dans la boucle du serveur ; réinitialisation en cours.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MCM_101	Veuillez spécifier '--robot' ou définir la variable d'environnement ARM_TYPE.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MCM_102	Action invalide '{{ 0 }}'. Veuillez vérifier le flag de ligne de commande '--action'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MCM_103	Format invalide '{{ 0 }}'. Veuillez vérifier le flag de ligne de commande '--format'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MCM_104	Affinité CPU invalide '{{ 0 }}'. Veuillez utiliser un entier >= -1 pour '--cpu'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MCM_201	Boucle de sortie en terminaison.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
MISC_201	Bits d'erreur du PLC de sécurité: {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_202	STO suite à un SS1.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_203	STO dû à une violation d'un SOS.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_204	Veuillez relâcher le bouton d'arrêt normal. SS1 dû à l'arrêt normal.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_205	Veuillez relâcher le bouton d'arrêt d'urgence. SS1 dû au bouton d'arrêt d'urgence.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.

Code d'erreur	Message	Solution
MISC_206	Veillez relâcher le bouton d'arrêt d'urgence du Teach Pendant. SS1 dû au bouton d'arrêt d'urgence du Teach Pendant.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_207	Veillez relâcher le bouton d'arrêt de protection.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_208	Veillez appuyer sur le bouton d'activation pour déplacer le robot. SS2 en raison du mode manuel.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_209	SS1 en raison de la violation de la vitesse linéaire {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_210	SS1 en raison de la violation de la vitesse angulaire {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_211	Veillez passer en mode manuel. SS2 en raison de la violation des limites de l'espace de travail {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité
MISC_212	Veillez passer en mode manuel. SS2 en raison de la violation des limites de position de joint {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Passez en mode manuel pour résoudre les violations de sécurité
MISC_213	SS2 après collision en raison de la violation des limites de force {{ 0 }}.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.

Code d'erreur	Message	Solution
MISC_214	Réinitialisation requise après un changement de mode de fonctionnement. Assurez-vous que le bouton d'activation est relâché. SS2 dû à la réinitialisation du changement de mode.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_215	Veuillez relâcher le bouton d'arrêt de protection. SS1 dû au bouton d'arrêt de protection.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MISC_216	Veuillez relâcher le bouton d'arrêt de protection. SS2 dû au bouton d'arrêt de protection.	■ Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur. ■ Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
MOV_101	Erreur sur l'axe {{ 0 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_101	Code d'erreur du système d'exploitation (errno): {{ 0 }}, message: {{ 1 }}	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
OS_11001	Programme '{{ 0 }}' déjà en cours d'exécution avec l'ID de processus {{ 1 }}, nom du fichier de verrouillage: {{ 2 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_11011	Impossible de gérer le signal '{{ 0 }}'. Il est déjà géré.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_11012	Impossible de gérer le signal '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_1301	Impossible de définir l'affinité CPU pour {{ 0 }}. Assurez-vous que le processus dispose des privilèges root.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_1302	Impossible de définir la priorité de planification pour {{ 0 }}. Assurez-vous que le processus dispose des privilèges root.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_1401	Impossible de verrouiller la mémoire du processus. Assurez-vous que le processus dispose des privilèges root.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_1402	Impossible d'augmenter la priorité du processus. Assurez-vous que le processus dispose des privilèges root.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_201	Impossible de créer l'objet socket.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_2011	Impossible d'ouvrir le fichier '{{ 0 }}' en lecture.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
OS_2012	Impossible de supprimer le fichier '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_202	Impossible de configurer le socket pour réutilisation immédiate.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_203	Impossible de lier le socket à l'adresse: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_2301	Appel à fcntl(): Impossible d'obtenir les drapeaux.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_2302	Appel à fcntl(): Impossible de définir les drapeaux.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_251	Appel à setsockopt(): Impossible de définir l'option de socket '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_252	Impossible d'obtenir les options du socket.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_301	Impossible de définir le timeout de réception pour le socket.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_411	Impossible de se connecter au serveur.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_412	Impossible d'établir la connexion avec le serveur.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_413	Impossible de se connecter au serveur en raison d'un délai d'attente.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_451	Impossible de mettre le socket en mode écoute.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_452	Impossible d'accepter la connexion entrante.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_501	Appel à select() échoué.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_502	Connexion par select() non en cours.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_503	Erreur dans select() lors de la tentative de connexion.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_504	Timeout dans select() lors de la tentative de connexion.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_601	Impossible d'envoyer le message.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_602	Impossible d'envoyer tous les caractères.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_651	Impossible de recevoir le message.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
OS_701	Numéro de port invalide: {{ 0 }} (doit être compris entre 0 et 65535)	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_702	Adresse IPv4 invalide: '{{ 0 }}'	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_711	Appel à getnameinfo() échoué.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_801	La taille des données de {{ 0 }} est trop grande (attendu: < {{ 1 }}).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
OS_802	La taille des données est {{ 0 }} (attendu: >= 0).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
PPM_101	Aucun segment n'a été spécifié.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_102	Erreur CKM.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
PPM_103	Changement de configuration.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_104	Changement de configuration détecté en cours de trajectoire (vitesse de l'articulation {{ 0 }}: {{ 1 }}, vitesse de l'outil: {{ 2 }}).	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_105	Le rayon de transition du premier segment doit être 0 mais est {{ 0 }}.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_106	La pose {{ 0 }} ne peut pas être en dehors de la sphère de transition de centre {{ 1 }} et de rayon {{ 2 }}.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
PPM_107	Fusion de segments invalide: Le segment de type '{{ 0 }}' (ID {{ 1 }}) a des rayons de transition de {{ 2 }} et {{ 3 }}, mais la longueur totale est seulement {{ 4 }}. Cela donnerait une longueur de {{ 5 }} inférieure à la longueur minimale requise de {{ 6 }}.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_108	La configuration {{ 0 }} de la pose cible du PoseSegment n'est pas valide.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_11	Impossible de générer la trajectoire.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_12	La pose intermédiaire doit être différente des poses de début et de fin.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_13	La pose de départ doit être différente de la pose de fin.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_14	Impossible de créer le segment de type '{{ 0 }}'.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_151	Le segment de type '{{ 0 }}' nécessite un changement de position.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PPM_152	Le segment de type '{{ 0 }}' nécessite un changement d'orientation.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
PPM_1701	Le type de segment '{{ 0 }}' ne prend pas en charge le calcul de direction.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PYAPI_1011	La liste doit contenir 4 ou 9 éléments.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PYAPI_111	Échec de la conversion de la liste Python en vecteur.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PYAPI_112	Échec de la conversion de la liste Python en quaternion.	■ Une commande de mouvement n'a pas pu être exécutée. ■ Ajustez les arguments de votre fonction en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
PYAPI_1211	Échec de l'analyse de la définition de l'articulation du robot '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
PYAPI_1212	Échec de l'analyse de la définition du lien du robot '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
PYAPI_1213	Échec de l'analyse de la capsule géométrique.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SIG_1011	Signal à l'index {{ 0 }}: N'existe pas.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIG_1012	Signal à l'index {{ 0 }}: Non configurable.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIG_1013	Signal à l'index {{ 0 }}: Seules les entrées digitales peuvent être en mode pull-up.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIG_1014	Signal à l'index {{ 0 }}: Les entrées digitales ne peuvent pas être en mode courant.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
SIG_1015	Signal à l'index {{ 0 }}: Les E/S digitales ne peuvent pas passer de l'entrée à la sortie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIG_1101	Signal à l'index {{ 0 }}: N'est pas une sortie, valeur non définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SIG_1102	Signal à l'index {{ 0 }}: Valeur souhaitée {{ 1 }} négative, non définie.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
SYS_1	Erreur interne: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYS_2	Exception système de type {{ 0 }}, message: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
SYS_3	Erreur de gestion: Module en double: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_101	Commande {{ 0 }} non supportée en mode {{ 1 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_102	Commande {{ 0 }} avec {{ 1 }} non supportée en mode {{ 2 }}.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_103	Demande de contrôle du préhenseur ignorée.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
TLC_104	Demande de libération ou de maintien ignorée pendant que le robot gère une collision.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
TLC_11	Abandon en raison d'une erreur de configuration ou inattendue.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
TLC_12	Erreur lors de la procédure d'arrêt à la déconnexion.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_201	Erreur {{ 0 }} lors du contrôle de sécurité du contrôleur.	Une infraction à la sécurité s'est produite. Résolvez l'infraction à la sécurité mentionnée.
TLC_51	Le gestionnaire de commandes n'a pas pu sécuriser le robot.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_52	Erreur lors de la mise à jour du robot.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
TLC_53	Erreur pendant les vérifications du robot.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
TLC_56	Passage en mode haute amortissement après collision de l'axe {{ 0 }}.	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.

Code d'erreur	Message	Solution
TLC_701	La mise à jour du robot a détecté une inexactitude du timestamp. Temps: {{ 0 }}, messages ignorés: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_702	État du robot non à jour: Delta de temps: {{ 0 }} ms (attendu: < {{ 1 }} ms).	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_703	La fonction de mise à jour jusqu'à atteindre la cible a expiré après {{ 0 }} secondes.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
TLC_801	Le robot n'a pas de préhenseur monté ou configuré.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_1	Fonction non implémentée, emplacement: {{ 0 }}: {{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_101	Échec de la vérification de condition: {{ 0 }}	Suivez les instructions indiquées dans le message d'erreur.
UTIL_1011	Élément '{{ 0 }}' n'existe pas	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_1012	Conversion numérique vers {{ 0 }} {{ 1 }} avec {{ 2 }} chiffres échouée, valeur source: {{ 3 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_1013	Tentative de construction d'un NonNullPtr<> nul pour le type {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_1014	Erreur avec message non traduit: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_102	La liste doit contenir {{ 0 }} éléments (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_103	{{ 0 }}: La liste doit contenir {{ 1 }} éléments (réel: {{ 2 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_11	Échec d'assertion: {{ 0 }}, emplacement: {{ 1 }}:{{ 2 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_1101	{{ 0 }}: Doubleton {{ 1 }}: {{ 2 }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_12	Échec d'assertion: {{ 0 }} ({{ 2 }}) == {{ 1 }} ({{ 3 }}), emplacement: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_121	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être > 0 (réel: {{ 1 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
UTIL_122	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être ≥ 0 (réel: {{ 1 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_123	Toutes les valeurs de '{{ 0 }}': Doivent être > 0 .	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_124	Toutes les valeurs de '{{ 0 }}': Doivent être ≥ 0 .	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_125	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être $\leq$ {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_126	Valeur de '{{ 0 }}': La valeur absolue doit être $\leq$ {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_127	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être $\geq$ {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_128	Valeur de '{{ 0 }}': La valeur absolue doit être $=$ {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_129	Valeur de '{{ 0 }}': '{{ 1 }}' n'est pas autorisée.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_13	Échec d'assertion: {{ 0 }} ({{ 2 }}) $\leq$ {{ 1 }} ({{ 3 }}), emplacement: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_130	Valeur de '{{ 0 }}' doit être $\leq$ valeur de '{{ 1 }}' (réel: {{ 2 }}, {{ 3 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_131	Valeur de '{{ 0 }}' doit être $\geq$ valeur de '{{ 1 }}' (réel: {{ 2 }}, {{ 3 }}).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_132	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être égale à {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.

Code d'erreur	Message	Solution
UTIL_133	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être < {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_134	Valeur de '{{ 0 }}': Doit être > {{ 2 }} (réel: {{ 1 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_14	Échec d'assertion: {{ 0 }} ({{ 2 }}) < {{ 1 }} ({{ 3 }}), emplacement: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_141	{{ 0 }}: {{ 1 }} doit être dans la plage {{ 2 }}, mais est {{ 3 }}.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_1501	Caractère hexadécimal invalide (int): {{ 0 }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_1502	Caractère binaire invalide dans la chaîne '{{ 0 }}' (tous doivent être 0 ou 1).	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_161	Argument {{ 0 }} non valide pour la commande {{ 1 }}. Arguments valides: {{ 2 }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_162	Argument requis {{ 0 }} pour la commande {{ 1 }} non fourni.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_163	Un objet tableau était attendu.	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_164	Échec de l'analyse de l'intervalle [borne_inférieure, borne_supérieure].	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_2	Erreur interne, emplacement: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_201	Impossible de créer un intervalle de temps avec une valeur négative {{ 0 }}	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_3	Pointeur nul, emplacement: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.

Code d'erreur	Message	Solution
UTIL_301	{{ 0 }}: valeur {{ 1 }} viole la limite inférieure {{ 2 }} (tolérance {{ 3 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_302	{{ 0 }}: valeur {{ 1 }} viole la limite supérieure {{ 2 }} (tolérance {{ 3 }})	Ajustez vos entrées (par exemple, texte, arguments de fonction, cases à cocher) en fonction du message d'erreur, puis réessayez.
UTIL_4	Valeur non définie pour '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_51	Impossible d'ouvrir le fichier journal, chemin: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_511	Parseur ligne de commande: Argument '{{ 0 }}' non spécifié par add_option() ou add_parameter()	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_512	Parseur ligne de commande: Argument '{{ 0 }}' passé deux fois.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_513	Parseur ligne de commande: Aucun argument passé pour '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_514	Parseur ligne de commande: Option manquante '{{ 0 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_515	Parseur ligne de commande: Entrée '{{ 0 }}' inexistante.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_516	Parseur ligne de commande: Une entrée '{{ 0 }}' existe déjà en tant que '{{ 1 }}'.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_52	Tentative d'installation en double du journal {{ 0 }}, ne peut être installé qu'une seule fois.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_53	Le journal {{ 0 }} doit être installé avant utilisation.	Effectuez un redémarrage du contrôleur.
UTIL_59901	Erreur de test, argument: {{ 0 }}	Effectuez un redémarrage du contrôleur.