



AX Portal Lista de códigos de erro / mensagens

Versão traduzida

© Seiko Epson Corporation 2026

Rev.2
PTM268S9146M

Índice de Conteúdo

1. Introdução	3
1.1 Introdução	4
1.2 Marcas comerciais	4
1.3 Termos de Utilização	4
1.4 Fabricante	4
1.5 Informações de contacto	4
2. Lista de códigos de erro	5
2.1 Lista de códigos de erro / mensagens	6

1. Introdução

1.1 Introdução

Obrigado por adquirir este sistema robótico da Epson. Este manual fornece as informações necessárias para a utilização correta do sistema robótico.

Antes de utilizar o sistema, leia este manual e os manuais relacionados para garantir a utilização correta. Depois de ler este manual, guarde-o num local facilmente acessível para referência futura.

A Epson realiza testes e inspeções rigorosos para garantir que o desempenho dos nossos sistemas robóticos cumpre os nossos padrões. Tenha em atenção que, se o sistema robótico da Epson for utilizado fora das condições de funcionamento descritas no manual, o produto não irá operar ao nível do seu desempenho básico previsto.

Este manual descreve potenciais perigos e problemas previsíveis. Para utilizar o sistema robótico da Epson de forma segura e correta, certifique-se de que segue as informações de segurança presentes neste manual.

1.2 Marcas comerciais

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

Todos os outros nomes de empresas, nomes de marcas e nomes de produtos são marcas registadas ou marcas comerciais das suas respetivas empresas.

1.3 Termos de Utilização

Nenhuma parte deste manual de instruções pode ser reproduzida ou reimpressa de qualquer forma sem autorização expressa por escrito.

As informações contidas neste documento estão sujeitas a alterações sem aviso prévio.

Entre em contacto connosco se encontrar algum erro neste documento ou se tiver alguma dúvida sobre as informações contidas neste documento.

1.4 Fabricante

SEIKO EPSON CORPORATION

1.5 Informações de contacto

As informações de contacto estão listadas na secção "Informações de contacto" no seguinte manual.
"AX6 e RC-A101 Manual de segurança"

2. Lista de códigos de erro

2.1 Lista de códigos de erro / mensagens

PONTOS-CHAVE

- As partes entre {{ }} nas mensagens de erro descritas neste documento são itens variáveis que, quando ocorre um erro, são substituídos automaticamente pelos valores reais correspondentes (como nomes de usuário, nomes de arquivo, valores numéricos ou nomes de funções) e exibidos.

Exemplo:

Já existe uma conta com o nome '{{ username }}'.

Neste caso, a parte {{ username }} mostra o nome da conta duplicada.

- A tabela a seguir mostra os números de ID escravo e os itens de hardware correspondentes.

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

Código de erro	Mensagem	Solução
ADMIN_DB_001	Falha na ligação à base de dados: {{ error }}	Reinicie o controlador.
ADMIN_DB_002	Falha na inicialização da base de dados: {{ error }}	Reinicie o controlador.
ADMIN_DB_003	O manipulador de ligação à base de dados foi fechado.	Reinicie o controlador.
ADMIN_DB_004	A configuração não existe e não pode ser escrita.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
ADMIN_DB_005	A configuração não existe e não pode ser escrita.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_006	A palavra-passe deve ser devidamente encriptada antes de ser guardada.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_007	Deve especificar qual a conta a ler.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_008	Não é possível ler a conta porque ela não existe.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_009	Deve existir exatamente uma conta de serviço.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_010	Já existe uma conta com o nome '{{ username }}'. Os nomes devem ser únicos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
ADMIN_DB_011	Já existe uma conta com o nome '{{ username }}'. Os nomes devem ser únicos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
ADMIN_DB_012	Os atributos a modificar devem ser especificados.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_013	Os atributos '{{ attributes }}' desta conta '{{ user_level }}' não podem ser modificados.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_014	Os atributos '{{ attributes }}' desta conta '{{ user_level }}' não podem ser modificados.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADMIN_DB_015	Já existe uma conta com o nome '{{ username }}'. Os nomes devem ser únicos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
ADMIN_DB_016	A conta de serviço não pode ser eliminada.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_001	O token de login já foi utilizado.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_002	O token de login expirou.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
AUTH_003	Nível de utilizador insuficiente para executar a função '{{ function }}'.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_004	Nenhum dado de autenticação disponível.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_005	A função '{{ function }}' não está disponível em robôs do tipo '{{ robot_type }}'.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_006	O token de login não é utilizável.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_007	Nenhum token ativo para esta sessão.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_008	O token de login não é utilizável.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AUTH_009	O token de login não é utilizável.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
AUTH_010	Nome de utilizador ou palavra-passe inválidos.	■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.
AUTH_011	Nome de utilizador ou palavra-passe inválidos.	■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.
AUTH_012	O utilizador '{{ username }}' foi eliminado.	■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.
AUTH_013	Não foi possível criar o utilizador de serviço.	Reinicie o controlador.
AUTH_014	O administrador inicial já existe.	Reinicie o controlador.
COMMAND_001	{{ error }}	Reinicie o controlador.
COMMAND_002	{{ error }}	Reinicie o controlador.
EXPORT_001	Não é possível exportar, finalize primeiro a atualização.	Reinicie o controlador.
EXPORT_002	Falha ao exportar os registos e o banco de dados.	Reinicie o controlador.
IMAGE_001	Tipo não suportado, utilize imagens de um dos seguintes tipos: {{ allowed_types }}	Siga as instruções na mensagem de erro.
IMAGE_002	A imagem carregada é demasiado pequena, forneça uma imagem com pelo menos {{ min_size }}x{{ min_size }} pixels.	Siga as instruções na mensagem de erro.
IMAGE_003	A imagem carregada é demasiado grande, forneça uma imagem com no máximo {{ max_size }}x{{ max_size }} pixels.	Siga as instruções na mensagem de erro.
IMAGE_004	Não foi possível determinar o tipo da imagem.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REQUEST_001	O executor {{ name }} ainda está em execução.	■ Esperar até que o processo termine e, em seguida, tente novamente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
REQUEST_002	{{ error }}	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_003	O pedido '{{ request }}' é desconhecido.	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_004	O pedido '{{ request }}' é desconhecido.	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_005	Formato inválido da mensagem recebida, não é uma string JSON.	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_006	{{ error }}	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_007	Funções do sistema indisponíveis.	Reinicie o controlador.
REQUEST_008	Resposta corrompida recebida.	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_009	Pedido malsucedido: {{ response }}	Reinicie o controlador.
REQUEST_010	Não foi possível criar o utilizador '{{ username }}'.	Reinicie o controlador.
REQUEST_011	Não foi possível modificar o utilizador com ID {{ user_id }}.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
REQUEST_012	Não foi possível definir a palavra-passe para o utilizador com ID {{ user_id }}.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_013	A palavra-passe é inválida. Tente novamente.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REQUEST_014	Não foi possível definir a palavra-passe para o utilizador com ID {{ user_id }}.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_015	Não foi possível eliminar o utilizador com ID {{ user_id }}.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_016	O nome de utilizador é demasiado curto, deve ter pelo menos {{ num }} caracteres.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REQUEST_017	Já existe uma conta com o nome '{{ username }}'. Os nomes devem ser únicos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REQUEST_018	O nome completo é demasiado curto, deve ter pelo menos {{ num }} caracteres.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REQUEST_019	A palavra-passe é demasiado curta, deve ter pelo menos {{ num }} caracteres.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
REQUEST_020	O argumento '{{ argument }}' está em falta para a ação '{{ action }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REQUEST_021	O comando usbhook '{{ command }}' falhou.	■ Volte a ligar a pen USB para tentar novamente. ■ Se o erro persistir, utilize uma pen USB diferente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_022	Falha ao ler a lista de atualizações da pen USB.	■ Volte a ligar a pen USB para tentar novamente. ■ Se o erro persistir, utilize uma pen USB diferente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_023	Código de saída desconhecido {{ exit_code }}.	Reinicie o controlador.
REQUEST_024	Esta funcionalidade não está disponível devido a incompatibilidade interna de versão. Utilize outro método para atualizar o software.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_025	Confirme a atualização ou desligue e volte a ligar antes de tentar novamente.	Siga as instruções na mensagem de erro.
REQUEST_026	Desligue e ligue o robô antes de tentar atualizar novamente.	Siga as instruções na mensagem de erro.
REQUEST_027	Uma atualização já está em execução, não é possível iniciar outra.	■ Esperar até que o processo termine e, em seguida, tente novamente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_028	Falha ao remover o ficheiro '{{ file_name }}' durante a limpeza.	Reinicie o controlador.
REQUEST_029	{{ error }}	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
REQUEST_030	{{ error }}	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_031	{{ error }}	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
REQUEST_032	Grupo de pedido inválido	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
SYSTEM_001	Falha ao calcular a checksum.	Reinicie o controlador.
SYSTEM_002	Falha ao ler do ficheiro '{{ file_name }}'.	Reinicie o controlador.
SYSTEM_003	Falha ao ler do ficheiro '{{ file_name }}'.	Reinicie o controlador.
SYSTEM_004	Falha ao escrever no ficheiro '{{ file_name }}'.	Reinicie o controlador.
SYSTEM_005	Falha ao escrever no ficheiro '{{ file_name }}'.	Reinicie o controlador.
SYSTEM_006	Apenas são suportadas datas após {{ min_date }} e antes de {{ max_date }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SYSTEM_007	Os arquivos de certificado enviados não podem ser validados. Certifique-se de enviar um par de arquivos correspondentes.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SYSTEM_008	Não é possível ler as informações de fuso horário no certificado SSL. O horário extraído pode estar incorreto.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UPDATE_001	Tipo de robô não definido, não é possível atualizar.	- Reinicie o controlador. - Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.

Código de erro	Mensagem	Solução
UPDATE_002	Falha ao montar a pen USB.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_003	Ficheiro de atualização não encontrado, atualização ignorada.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_004	Formato de ficheiro de atualização inválido.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_005	Dispositivo USB detetado. Desligue-o antes de executar uma atualização.	Siga as instruções na mensagem de erro.
UPDATE_006	Pasta de dados da atualização não encontrada.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_007	Múltiplos dispositivos USB detetados. Desligue dispositivos que não contenham a atualização.	Siga as instruções na mensagem de erro.
UPDATE_008	A atualização falhou inesperadamente. Verifique os logs para mais detalhes.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_009	Não foi possível encontrar o ponto de montagem USB.	■ Volte a ligar a pen USB para tentar novamente. ■ Se o erro persistir, utilize uma pen USB diferente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
UPDATE_010	Um serviço usbhook indefinido foi chamado.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.

Código de erro	Mensagem	Solução
UPDATE_011	A atualização falhou inesperadamente. Verifique os logs para mais detalhes.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_012	A atualização RAUC não está disponível.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_013	Falha ao aplicar a atualização.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_014	A pasta de chaves está em falta.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_015	Chaves em falta na pasta de chaves.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_016	Ficheiro de atualização não encontrado, atualização ignorada.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_017	Falha ao extrair a assinatura da atualização.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_018	Falha ao verificar a assinatura da atualização.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.

Código de erro	Mensagem	Solução
UPDATE_019	O ficheiro de atualização está corrompido, atualização ignorada.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_020	Falha ao carregar a imagem runner, não é possível iniciar a atualização.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_021	A imagem runner está em falta, não é possível iniciar a atualização.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_022	Falha ao instalar o firmware.	■ Reinicie o controlador. ■ Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
UPDATE_023	Como a atualização falhou, a confirmação está bloqueada. Desligue e volte a ligar e reinicie a atualização.	Siga as instruções na mensagem de erro.
UPDATE_024	Outro comando usbhook está em execução.	■ Esperar até que o processo termine e, em seguida, tente novamente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ADDONS_001	O número de série do robô não está definido. Todos os complementos licenciados estão desativados.	Reinicie o controlador.
ADDONS_002	Não foi possível inicializar o gerenciador de licenças. Todos os complementos licenciados estão desativados.	Reinicie o controlador.
BLOCK_001	Não é possível adicionar bloco de programação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
BLOCK_002	Não é possível modificar bloco de programação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BLOCK_003	Não é possível remover bloco de programação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BLOCK_004	Não é possível recuperar dados do bloco de programação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BLOCK_005	Não é possível mover bloco de programação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BLOCK_006	Não é possível duplicar bloco de programação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BLOCK_007	Estrutura de bloco inválida encontrada, não é possível carregá-la.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BLOCK_008	Programação em blocos está desativada e precisa ser desbloqueada manualmente.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
BLOCK_009	Codificação está desativada e precisa ser desbloqueada manualmente.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BRIDGE_001	O seguinte erro interrompeu a funcionalidade normal. {{ error_type }}: {{ error }}	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BRIDGE_002	O bridge especificado '{{ bridge }}' não existe. (Ação chamada: '{{ action }}')	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BRIDGE_003	A ação enviada '{{ action }}' não existe para o bridge '{{ bridge }}'.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BRIDGE_004	Chamada para a função '{{ function }}' falhou. Parece que você não está devidamente logado. Por favor, volte à Interface Admin para efetuar login.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.
BRIDGE_005	Um usuário do tipo '{{ user_level }}' não está autorizado a executar a função '{{ function }}'. Certifique-se de estar logado corretamente.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.

Código de erro	Mensagem	Solução
BRIDGE_006	O argumento '{{ name }}' está ausente para a ação '{{ target_function }}'.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BRIDGE_007	{{ response }}. Por favor, faça login novamente.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.
BRIDGE_008	{{ response }}	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Inicie sessão novamente. ■ Se não conseguir iniciar sessão, contacte o Administrador do Robô.
BRIDGE_009	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o robô estiver desligado.	Desligue o robô e tente novamente.
BRIDGE_010	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_011	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_013	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o robô estiver desligado.	Desligue o robô e tente novamente.
BRIDGE_014	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
BRIDGE_015	Uma aplicação paralela/em segundo plano não pode ser salva como aplicação de painel.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
BRIDGE_016	A aplicação não pode ser salva. Apenas uma aplicação em segundo plano é permitida em um projeto.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
BRIDGE_017	A aplicação que você está tentando excluir não existe.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
BRIDGE_018	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_019	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_020	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_021	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_022	Este caminho ainda não está devidamente definido. Modifique-o para que se torne válido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
BRIDGE_023	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_024	Por favor, especifique um nome para a grade antes de continuar para a próxima janela.	Siga as instruções na mensagem de erro.
BRIDGE_025	Esta grade ainda não está devidamente definida. Continue com o assistente antes de salvar ou interrompa o assistente.	Siga as instruções na mensagem de erro.
BRIDGE_026	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o robô estiver desligado.	Desligue o robô e tente novamente.
BRIDGE_027	Um novo banco de dados só pode ser carregado se o robô estiver desligado.	Desligue o robô e tente novamente.
BRIDGE_028	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_029	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_030	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_031	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_032	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
BRIDGE_033	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_034	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_035	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_036	Não foi possível executar a ação '{{ action }}'. A interface precisa de ter controlo ativo.	■ Solicite o Controlo Ativo. ■ Se outra conexão estiver a controlar o robô, espere até que esta liberte o controlo. ■ Em seguida, tente novamente.
BRIDGE_037	Não foi possível executar a ação '{{ action }}'. O robô precisa estar ligado.	Ligue o robô e tente novamente.
BRIDGE_038	Não foi possível executar a ação '{{ action }}'. O robô está em estado de erro.	■ Resolva o erro e, em seguida, tente novamente. ■ Se o erro não puder ser resolvido, reinicie o Controlador.
BRIDGE_039	Formato inválido para dados do eixo multiturn. Cada entrada deve ser uma lista contendo um nome de eixo único e uma posição alvo numérica.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
BRIDGE_040	Formato inválido para dados de deslocamento de posição. Deve ser uma lista de 6 números de ponto flutuante, e cada um deve estar no intervalo $-5,0 \leq x \leq 5,0$.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
BRIDGE_041	Não foi possível executar a ação '{{ action }}'. O robô não deve estar ligado.	Desligue o robô e tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
COGNEX_001	A câmera não respondeu a tempo a um comando.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_002	A conexão com a câmera foi perdida.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_003	Combinação de usuário/senha inválida. Note que o login padrão usa o usuário 'admin' sem senha.	Certifique-se de que a câmera está devidamente configurada (por exemplo, que contém a tarefa que pretende acionar como gatilho)
COGNEX_004	A câmera foi desconectada.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_005	Conectar à câmera demorou muito.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_006	Tempo limite ao estabelecer conexão com a câmera.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_007	Conectar à câmera demorou muito.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_008	Tempo limite ao estabelecer conexão com a câmera.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.

Código de erro	Mensagem	Solução
COGNEX_009	Nenhuma câmera encontrada no endereço especificado.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_010	Não foi possível definir offline.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_011	Não foi possível alterar o job.	Certifique-se de que a câmera está devidamente configurada (por exemplo, que contém a tarefa que pretende acionar como gatilho)
COGNEX_012	Não foi possível definir online.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_013	Nenhuma câmera encontrada no endereço especificado.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_014	Nenhuma FormatString encontrada nesta célula. Certifique-se de que esta função é chamada apenas para células com FormatStrings do Cognex.	Certifique-se de que a câmera está devidamente configurada (por exemplo, que contém a tarefa que pretende acionar como gatilho)
COGNEX_015	Nenhuma câmera encontrada no endereço especificado.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_016	Nenhuma câmera encontrada no endereço especificado.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.

Código de erro	Mensagem	Solução
COGNEX_017	Nenhuma câmera encontrada no endereço especificado.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
COGNEX_018	A câmera não enviou uma string de palavra-chave a tempo.	■ Verifique se a câmera está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se a câmera funciona corretamente de forma autônoma antes de a conectar ao robô.
CONFIG_001	Não existe um valor de configuração para a chave '{{ key }}'.	Reinicie o controlador.
CONFIG_002	Não existe um valor de configuração para a chave '{{ key }}'. Talvez você quis dizer uma das seguintes chaves? {{ alternatives }}	Reinicie o controlador.
CONFIG_003	O parâmetro '{{ name }}' precisa estar no intervalo {{ range }} e não pode ser definido como {{ value }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CONFIG_004	O parâmetro de movimento '{{ name }}' não pode ser definido como zero. Isso impediria o movimento do robô por padrão.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CONFIG_005	As saídas digitais para o comportamento de picking desta ferramenta não estão configuradas corretamente.	Ajuste as configurações de comportamento de recolha da sua ferramenta e, em seguida, tente novamente.
CONFIG_006	As saídas para o modo de saída de sinal selecionado devem ser únicas. Reiniciando sinais de saída para esta ferramenta.	Ajuste as configurações de comportamento de recolha da sua ferramenta e, em seguida, tente novamente.
CONNECTION_001	Muitas ações estão sendo processadas. A ação '{{ action }}' não pôde ser executada.	■ A CPU do controlador parece estar sobrecarregada. ■ Envie menos comandos ao robô (por exemplo, reduza a frequência das ações ou dos pedidos de dados). ■ Reduza o número de conexões (por exemplo, janelas do navegador conectadas).

Código de erro	Mensagem	Solução
CONNECTION_002	Apenas usuários com nível de acesso maior que {{ user_level }} podem ser registrados.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
CONNECTION_003	Um usuário já está registrado.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
CONNECTION_004	Nenhum usuário está registrado atualmente.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
CONNECTION_005	Esta conexão aceita apenas strings JSON como mensagens.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_006	Esta conexão aceita apenas strings JSON como mensagens.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_007	A mensagem JSON recebida precisa conter um dicionário.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_008	A mensagem JSON recebida precisa conter uma chave 'action'.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_009	A mensagem JSON recebida precisa conter uma chave 'action'.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_010	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_011	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_012	A chave 'sequence' da mensagem JSON recebida precisa ser um número inteiro positivo.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.

Código de erro	Mensagem	Solução
CONNECTION_013	A chave 'arguments' da mensagem JSON recebida precisa conter um dicionário.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_014	A mensagem enviada precisa ser serializável em JSON.	Envie um formato de mensagem válido e compatível para a conexão do robô.
CONNECTION_015	A fila de transmissão está cheia. Isso provavelmente se deve a alta carga de processamento.	■ A CPU do controlador parece estar sobrecarregada. ■ Envie menos comandos ao robô (por exemplo, reduza a frequência das ações ou dos pedidos de dados). ■ Reduza o número de conexões (por exemplo, janelas do navegador conectadas).
CONTROLLER_002	Não foi possível estabelecer conexão com o MCM. O MCM pode não estar rodando ou pode ter travado.	Reinicie o controlador.
CONTROLLER_003	O tempo de inicialização do loop de descoberta do MCM expirou.	Reinicie o controlador.
CONTROLLER_004	Falha na inicialização do loop de descoberta do MCM: {{ answer }}	Reinicie o controlador.
CONTROLLER_005	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_006	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CONTROLLER_007	Não foi possível solicitar dados do MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_008	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_009	Não foi possível solicitar dados do MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_010	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_011	Não foi possível solicitar dados do MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CONTROLLER_012	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_013	Os argumentos '{{ parameter_name }}' e 'actuator_ids' precisam ter o mesmo tamanho.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CONTROLLER_014	A propriedade '{{ parameter_name }}' da junta {{ joint }} precisa estar no intervalo {{ range }}, mas é {{ value }}.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CONTROLLER_015	Os argumentos '{{ parameter_name }}' e 'actuator_ids' precisam ter o mesmo tamanho.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CONTROLLER_016	A propriedade '{{ parameter_name }}' da junta {{ joint }} precisa estar no intervalo {{ range }}, mas é {{ value }}.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CONTROLLER_017	A calibração falhou. Por favor, repita o processo de calibração.	Siga as instruções na mensagem de erro.
CONTROLLER_018	A calibração falhou. Por favor, repita o processo de calibração.	Siga as instruções na mensagem de erro.
CONTROLLER_019	Um dos atuadores a mover não está calibrado. Por favor, calibre o robô antes de executar os movimentos.	Siga as instruções na mensagem de erro.

Código de erro	Mensagem	Solução
CONTROLLER_021	Esta função só pode ser chamada se o MCM estiver devidamente conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_022	Esta função só pode ser chamada se o MCM estiver devidamente conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_023	Não foi possível solicitar dados do MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_024	O status '{{ status }}' é inválido. Opções possíveis: {{ available_status }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_025	A flag de reset não foi ativada após enviar um comando de troca de modo, por favor desligue e ligue o robô.	Siga as instruções na mensagem de erro.
CONTROLLER_026	Não foi possível conectar aos motores. Motores esperados: {{ expected_motors }}. Motores conectados: {{ connected_motors }}.	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"

Código de erro	Mensagem	Solução
CONTROLLER_027	Falha na análise do comando MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_028	{{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_029	Mensagem de erro original: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_030	Mensagem de erro original: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_031	Erro de MCM recebido com uma cadeia de erros vazia.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CONTROLLER_032	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_033	Não foi possível solicitar dados do MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_034	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_035	Não foi possível solicitar dados do MCM: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CONTROLLER_036	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CONTROLLER_037	Esta função só pode ser chamada se o MCM ainda não estiver conectado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CORE_002	Este robô não suporta o modo de simulação.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
CORE_003	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o robô estiver ligado.	Ligue o robô e tente novamente.
CORE_004	Uma aplicação com o nome '{{ name }}' não existe.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
CORE_005	Nenhum script selecionado. Por favor, selecione o script que deseja executar.	Siga as instruções na mensagem de erro.
CORE_006	A função 'execute_script' não permite rodar uma aplicação em segundo plano.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_007	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
CORE_008	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_009	Uma aplicação com o nome '{{ name }}' não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_010	A função 'run_script' só pode rodar aplicações principais.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_011	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_012	Uma aplicação com o nome '{{ name }}' não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_013	A função 'start_parallel_script' só pode rodar aplicações paralelas.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_014	Uma aplicação de calibração deve calibrar todos os motores.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_015	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
CORE_016	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
CORE_017	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_018	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
CORE_019	A função {{ function_name }} só está disponível se uma ferramenta estiver sendo usada.	■ Desligue o robô. ■ Selecione a ferramenta com a qual pretende iniciar o sistema. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_020	A função {{ function_name }} requer que um sinal de saída seja definido para a ferramenta ativa.	Ajuste as configurações de comportamento de recolha da sua ferramenta e, em seguida, tente novamente.
CORE_021	A função {{ function_name }} só está disponível se uma ferramenta estiver sendo usada.	■ Desligue o robô. ■ Selecione a ferramenta com a qual pretende iniciar o sistema. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_022	A função {{ function_name }} requer que um sinal de saída seja definido para a ferramenta ativa.	Ajuste as configurações de comportamento de recolha da sua ferramenta e, em seguida, tente novamente.
CORE_023	A função {{ function_name }} só está disponível se um P-Grip estiver sendo usado.	■ Desligue o robô. ■ Selecione a ferramenta com a qual pretende iniciar o sistema. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_024	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
CORE_025	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.
CORE_026	A ação '{{ action }}' só pode ser chamada se o status for 'pronto'.	■ Se o robô estiver ligado, acione a ação de paragem. ■ Se o robô estiver desligado, ligue-o. ■ Em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_027	{{ error }}	Este é um erro personalizado criado no código da aplicação. Se não for claro como resolver este erro, consulte o programador desta aplicação.
CORE_028	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_029	Uma variável compartilhada com o nome '{{ name }}' não está definida.	É necessário escrever uma variável antes de a poder ler.
CORE_030	Uma variável compartilhada com o nome '{{ name }}' não está definida.	É necessário escrever uma variável antes de a poder ler.
CORE_031	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_032	Uma variável global com o nome '{{ name }}' não está definida.	É necessário escrever uma variável antes de a poder ler.
CORE_033	Uma variável global com o nome '{{ name }}' não está definida.	É necessário escrever uma variável antes de a poder ler.
CORE_034	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_035	O argumento '{{ name }}' deve ser um caminho de arquivo válido. Caracteres permitidos: A-Z a-z 0-9 _ - /	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_036	Valor inválido para o argumento '{{ name }}'. Opções possíveis: {{ options }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_039	O endereço IP precisa ser uma string.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_040	O número da porta precisa ser um inteiro.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_041	A porta precisa estar entre {{ port_min }} e {{ port_max }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_042	O caractere de término precisa ser uma string.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_043	O número da porta precisa ser um inteiro.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_044	A porta precisa estar entre {{ port_min }} e {{ port_max }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_045	O caractere de término precisa ser uma string.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_046	O número da porta precisa ser um inteiro.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_047	A porta precisa estar entre {{ port_min }} e {{ port_max }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_048	O caractere de término precisa ser uma string.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_049	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_050	A mensagem enviada precisa ser serializável em JSON.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_051	Argumento 'channel' inválido, deve ser um número inteiro entre 1 e {{ number_of_buttons }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_052	Todos os botões possuem funções atribuídas, você não pode ler esses valores.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_053	Argumento 'channel' inválido, você só pode ler os botões sem funções atribuídas, que são {{ keys }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_054	Valor inválido para o argumento '{{ name }}'. Opções possíveis: {{ options }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_055	A função {{ function_name }} só está disponível se um P-Grip estiver sendo usado.	■ Desligue o robô. ■ Selecione a ferramenta com a qual pretende iniciar o sistema. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_056	A função {{ function_name }} só está disponível se um P-Grip estiver sendo usado.	■ Desligue o robô. ■ Selecione a ferramenta com a qual pretende iniciar o sistema. ■ Ligue o robô e tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_057	O tempo de espera da interface de administração expirou na ação '{{ action }}' da requisição '{{ request }}'.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
CORE_058	O robô precisa estar ligando ou desligando, mas o status é '{{ status }}'.	Reinicie o controlador.
CORE_059	Movimento da Junta {{ joint }} não permitido, pois o atuador não está calibrado.	■ Desligue o robô. ■ Selecione uma rotina de calibração para ser executada durante o arranque. Esta rotina deve calibrar todos os atuadores. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_060	O argumento '{{ name }}' não pode ser um {{ container_type }} vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_061	Movimento do Gripper não permitido, pois o atuador não está calibrado.	■ Desligue o robô. ■ Selecione uma rotina de calibração para ser executada durante o arranque. Esta rotina deve calibrar todos os atuadores. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_062	Movimento da Junta {{ joint }} não permitido, pois o atuador não está calibrado.	■ Desligue o robô. ■ Selecione uma rotina de calibração para ser executada durante o arranque. Esta rotina deve calibrar todos os atuadores. ■ Ligue o robô e tente novamente.
CORE_063	Os argumentos '{{ parameter_name }}' e 'actuator_ids' precisam ter o mesmo tamanho.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_064	O parâmetro '{{ parameter_name }}' precisa ter os mesmos elementos que 'actuator_ids'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_065	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_066	Cada valor do parâmetro {{ name }} precisa ser do tipo {{ value_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_067	A propriedade '{{ parameter_name }}' da junta {{ joint }} precisa estar no intervalo {{ range }}, mas é {{ value }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_068	Cada valor do parâmetro {{ name }} precisa ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_069	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_070	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_071	A posição no eixo {{ axis }} não pode coincidir com a origem.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_072	A posição no eixo {{ axis }} não pode coincidir com a origem.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_073	Os eixos x e y devem formar um ângulo de 90°, mas as posições fornecidas formam um ângulo de {{ angle }}°.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_074	Este caminho contém uma pose inválida. Você pode querer ajustar as poses deste caminho.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_075	A configuração {{ configuration }} não existe para esta pose. Por favor, escolha uma das seguintes configurações: {{ available_configurations }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_076	Uma pose com o nome '{{ name }}' não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_077	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_078	O parâmetro offset precisa ser uma lista com entradas [x, y, z, frame], onde x, y e z são números e frame é 'base' ou 'tool'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_079	O argumento {{ name }} precisa ser int, float ou 'MAX'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_080	O argumento {{ name }} precisa ser int, float ou 'MAX'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_081	Não é possível executar o comando de movimento. O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser maior que {{ value_min }}{{ unit }}, mas foi fornecido {{ value }}{{ unit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_082	Não é possível executar o comando de movimento. O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser maior que {{ value_min }}{{ unit }}, mas foi fornecido {{ value }}{{ unit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_083	Não é possível executar o comando de movimento. O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser maior que {{ value_min }}{{ unit }}, mas foi fornecido {{ value }}{{ unit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_084	Não é possível executar o comando de movimento. O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser maior que {{ value_min }}{{ unit }}, mas foi fornecido {{ value }}{{ unit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_085	Não é possível executar o comando de movimento. O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser maior que {{ value_min }}{{ unit }}, mas foi fornecido {{ value }}{{ unit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_086	Para cada uma das {{ joint_number }} juntas do robô, um valor para '{{ argument_name }}' precisa ser fornecido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_087	O argumento '{{ argument_name }}' para a junta {{ joint }} precisa estar no intervalo {{ value_range }} {{ unit }}, mas foi fornecido {{ value }}{{ unit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_088	O primeiro waypoint precisa ser diferente da pose atual do robô.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_089	O argumento 'poses' não pode conter duas poses consecutivas idênticas.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_090	Um caminho com o nome '{{ name }}' não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_091	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_092	Uma grade com o nome '{{ name }}' não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_093	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_094	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_095	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_096	Uma entrada deve ser atribuída à função 'Reset de Segurança', pois a segurança só pode ser resetada por meio de entradas digitais.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CORE_097	Não é possível executar o comando '{{ command }}' enquanto o robô está em movimento.	■ Verifique se o código da aplicação contém erros potenciais. ■ Pode querer melhorar o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro. ■ Pode querer melhorar o tratamento de erros no código da aplicação.
CORE_098	As informações de hardware não puderam ser recuperadas ou gravadas.	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_099	A variável de ambiente '{{ var }}' não está definida.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CORE_100	As informações de hardware não puderam ser recuperadas ou gravadas.	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_101	Falha ao redefinir o nome de host do controlador	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_102	As informações de hardware não puderam ser recuperadas ou gravadas.	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board"
CORE_103	A sequência de inicialização automática falhou.	■ Ajuste as definições de arranque no menu de definições. ■ Reinicie o controlador.
DATABASE_001	{{ error_class }}: {{ error }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_002	Incompatibilidade de versão do banco de dados detectada. O último arquivo de migração atualiza	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada.

Código de erro	Mensagem	Solução
	para a versão '{{ migration_version }}' em vez da versão requerida '{{ required_version }}'.	■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_003	Incompatibilidade de versão do banco de dados detectada. A versão atual '{{ actual_version }}' não corresponde à versão requerida '{{ required_version }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_004	A coluna '{{ column }}' não existe na tabela '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados

Código de erro	Mensagem	Solução
		que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_005	Falha ao decodificar a string JSON '{{ json_string }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_006	O ID '{{ element_id }}' não existe em '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_007	Todas as colunas, exceto 'id', devem ser definidas para adicionar um elemento.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_008	A coluna '{{ column }}' não existe na tabela '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_009	Comando SQL falhou: {{ sql_command }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_010	A coluna '{{ column }}' não existe na tabela '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_011	O nome '{{ element_name }}' já existe em '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_012	As seguintes colunas do banco de dados são reservadas: {{ columns }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_013	A coluna '{{ column }}' não existe na tabela '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_014	O ID '{{ element_id }}' da tabela '{{ table_name }}' não faz parte de nenhum projeto.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_015	O projeto padrão não pode ser excluído ou sobrescrito.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_016	O ID '{{ element_id }}' não existe em '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_017	O ID '{{ element_id }}' não existe em '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_018	O ID '{{ element_id }}' não existe em '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_019	O nome '{{ element_name }}' não existe em '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_020	A coluna '{{ column }}' não existe na tabela '{{ table_name }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_021	O arquivo enviado não pode ser descompactado.	Carregue um ficheiro compatível.
DATABASE_022	Um '{{ element_string }}' chamado '{{ element_name }}' já existe neste projeto.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_023	Não é possível escrever entrada no banco de dados global: {{ entry }}. Certifique-se de que esta entrada seja serializável em JSON.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DATABASE_024	Não é possível carregar uma tabela do banco de dados de configurações. Você provavelmente está carregando uma versão mais nova do banco em um software mais antigo (incompatível).	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_025	Incompatibilidade de versão do banco detectada. O último arquivo de migração atualiza para a versão '{{ migration_version }}' em vez da versão requerida '{{ required_version }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_026	Incompatibilidade de versão do banco detectada. A versão atual do banco '{{ actual_version }}' não corresponde à versão requerida '{{ required_version }}'.	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_027	Valor inválido para '{{ parameter }}' no arquivo de migração '{{ file_name }}'.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
DATABASE_028	Valor inválido para '{{ parameter }}' no arquivo de migração '{{ file_name }}'.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
DATABASE_029	Operação '{{ operation }}' falhou durante a migração do banco: {{ error }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na

Código de erro	Mensagem	Solução
		mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_030	Operação '{{ operation }}' falhou durante a migração do banco: {{ error }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_031	Comando SQL falhou: {{ sql_command }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_032	Operação '{{ operation }}' falhou durante a migração do banco: {{ error }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_033	Operação '{{ operation }}' falhou durante a migração do banco: {{ error }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_034	Operação '{{ operation }}' falhou durante a migração do banco: {{ error }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_035	Migração '{{ file_name }}' não disponível.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
DATABASE_036	Comando SQL falhou: {{ sql_command }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_037	Comando SQL falhou: {{ sql_command }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_038	Comando SQL falhou: {{ sql_command }}	■ A base de dados está incompatível ou corrompida; pode ter sido modificada manualmente (por exemplo, antes do upload). ■ Poderá ser orientado através de um procedimento que lhe permite baixar a base de dados atual antes de esta ser reporada. ■ Se não for orientado através deste procedimento, baixe na mesma a base de dados atual para ter uma cópia de segurança da sua aplicação e das suas configurações. ■ Pode agora carregar uma cópia de segurança da base de dados que seja compatível com a versão anterior.
DATABASE_039	A estrutura aninhada do nome especificado é muito profunda.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DATABASE_040	O nome especificado é muito longo. Escolha um nome mais curto.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DATABASE_041	O nome especificado contém caracteres inválidos ou é um nome reservado.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DATABASE_042	Por favor, especifique um nome antes de realizar esta ação.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_001	O diálogo '{{ dialog_id }}' não existe mais.	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
DIALOG_002	O diálogo do tipo '{{ dialog_type }}' espera uma resposta do tipo {{ expected_type }}, mas recebeu {{ answer_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_003	O diálogo do tipo '{{ dialog_type }}' espera uma resposta do tipo {{ expected_type }}, mas recebeu {{ answer_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_004	O diálogo do tipo '{{ dialog_type }}' espera uma resposta do tipo {{ expected_type }}, mas recebeu {{ answer_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_005	A opção de diálogo '{{ option }}' não existe. Opções disponíveis: {{ available_options }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_006	A opção de diálogo '{{ option }}' não existe. Opções disponíveis: {{ available_options }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DIALOG_007	O diálogo do tipo '{{ dialog_type }}' espera uma resposta do tipo {{ expected_type }}, mas recebeu {{ answer_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_008	O diálogo do tipo '{{ dialog_type }}' espera uma resposta do tipo {{ expected_type }}, mas recebeu {{ answer_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DIALOG_009	A ação de interrupção '{{ interrupt_action }}' não existe. Ações disponíveis: {{ available_interrupt_actions }}	- Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). - Se o erro persistir, reinicie o controlador.
DISTRIBUTOR_001	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_002	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_003	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_004	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_005	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_006	O argumento '{{ name }}' não pode ser o nome de uma função API interna.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DISTRIBUTOR_007	O argumento '{{ name }}' não pode ser um {{ container_type }} vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_008	Os tipos dos argumentos 'identifiers' e 'values' são incompatíveis.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_009	Os argumentos 'identifiers' e 'values' devem conter o mesmo número de entradas.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_010	O argumento 'values' deve conter entradas do tipo '{{ value_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_011	Os tipos dos argumentos 'identifiers' e 'values' são incompatíveis.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_012	Os argumentos 'identifiers' e 'values' devem conter o mesmo número de entradas.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_013	As chaves do argumento 'values' precisam corresponder ao conjunto de 'identifiers'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_014	O argumento 'values' deve conter entradas do tipo '{{ value_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_015	O argumento 'range' deve ser uma lista com duas entradas, uma precisa ser um número, None é permitido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DISTRIBUTOR_016	Argumento 'range' inválido, valores não podem exceder [0.0, 20.0].	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_017	Argumento 'range' inválido, especifique os valores em ordem crescente.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_018	Os IDs dos atuadores devem ser do tipo str, int, list ou set.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_019	Um atuador com ID {{ actuator_id }} não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_020	Se 'actuator_ids' for uma lista, '{{ parameter_name }}' precisa ser uma lista.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_021	Os argumentos '{{ parameter_name }}' e 'actuator_ids' precisam ter o mesmo tamanho.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_022	Se 'actuator_ids' for um conjunto, '{{ parameter_name }}' precisa ser um dicionário.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_023	O parâmetro '{{ parameter_name }}' precisa ter os mesmos elementos que 'actuator_ids'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_024	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DISTRIBUTOR_025	O argumento {{ name }} precisa ter tamanho {{ size }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_026	Cada elemento do parâmetro {{ name }} precisa ser do tipo {{ element_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_027	O argumento '{{ name }}' não pode conter mais que {{ size }} elementos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_028	Cada chave do dicionário {{ name }} precisa ser do tipo {{ key_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_029	Cada valor do parâmetro {{ name }} precisa ser do tipo {{ value_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_030	O argumento '{{ name }}' deve ser uma porcentagem maior que 0 e não superior a 100.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_031	Apenas as juntas do braço do robô podem ser movidas usando esta função.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_032	O argumento 'frame' deve ter os valores de string 'base' ou 'tool'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_033	O argumento {{ name }} precisa ser int, float ou 'MAX'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DISTRIBUTOR_034	O argumento '{{ name }}' não pode ser um {{ container_type }} vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_035	O argumento '{{ name }}' não pode ser um {{ container_type }} vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_036	Valor inválido para o argumento '{{ name }}'. Opções possíveis: {{ options }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_037	O argumento '{{ name }}' não pode ser um {{ container_type }} vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_038	As direções devem ser -1 ou +1.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_039	Apenas as juntas do braço do robô podem ser movidas usando esta função.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_041	A carga útil não pode exceder o máximo permitido de {{ max_payload }}kg.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_042	A carga útil não pode ser menor que a massa da ferramenta, que é {{ tool_mass }}kg.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_043	O número mínimo de poses precisa ser pelo menos 2.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
DISTRIBUTOR_044	O argumento '{{ name }}' tem tamanho {{ size_actual }}, mas o tamanho esperado é {{ size_expected }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_045	Cada elemento do parâmetro {{ name }} precisa ser do tipo {{ element_type }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_046	Não é possível ler de uma categoria de sinal desconhecida '{{ category }}'.	Escolha uma categoria de sinal válida.
DISTRIBUTOR_047	Não é possível ler de uma categoria de sinal desconhecida '{{ category }}'.	Escolha uma categoria de sinal válida.
DISTRIBUTOR_048	Não é possível ler de uma categoria de sinal desconhecida '{{ category }}'.	Escolha uma categoria de sinal válida.
DISTRIBUTOR_049	Os limites do workspace devem ser definidos como um dicionário com chaves 'direction' e 'constant'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_050	A porta precisa estar entre {{ port_min }} e {{ port_max }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
DISTRIBUTOR_051	A corrente do gripper deve estar entre 0 e {{ current_limit }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_001	O editor '{{ editor_id }}' não existe mais.	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
EDITOR_002	Este robô não pode alcançar a posição desejada (nenhuma solução cinemática).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
EDITOR_003	Certifique-se de que todos os pontos da grade estejam devidamente definidos (e não muito próximos uns dos outros).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_004	O tamanho da grade deve ser pelo menos 2 em cada dimensão.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_005	Arquivo de código da aplicação ausente: {{ file_name }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_006	Arquivo de código da aplicação ausente: {{ file_name }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_007	O ID do container de variável de estado '{{ container_id }}' não existe.	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_008	Índice de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_009	Índice de container de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_010	O tipo de variável de estado '{{ variable_type }}' não existe.	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_011	Índice de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_012	Índice de container de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_013	Containers de variável de estado não suportam estrutura aninhada.	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_014	Índice de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_015	Índice de container de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
EDITOR_016	Índice de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_017	Índice de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_018	Índice de container de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_019	Índice de container de variável de estado inválido: {{ index }}	A aplicação parece estar corrompida ou não foi salva corretamente. Exclua e volte a criar esta aplicação.
EDITOR_020	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_021	Uma variável de estado com o nome '{{ name }}' não está definida.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_022	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_023	Uma variável de estado com o nome '{{ name }}' não está definida.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_024	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_025	Uma variável de estado com o nome '{{ name }}' não está definida.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_026	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
EDITOR_027	Uma variável de estado com o nome '{{ name }}' não está definida.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_028	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_029	Uma variável de estado com o nome '{{ name }}' não está definida.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_030	Os valores de todas as variáveis deste container precisam ser preenchidos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_031	A configuração {{ configuration }} não existe para esta pose. Por favor, escolha uma das seguintes configurações: {{ available_configurations }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EDITOR_032	O comando 'button_up' não segue corretamente um comando 'button_down'.	■ A CPU do controlador parece estar sobrecarregada. ■ Envie menos comandos ao robô (por exemplo, reduza a frequência das ações ou dos pedidos de dados). ■ Reduza o número de conexões (por exemplo, janelas do navegador conectadas).
EDITOR_033	Este robô não pode alcançar a posição desejada (nenhuma solução cinemática).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
EVENT_001	A assinatura da função do delegado a ser adicionado a este evento é {{ actual_signature }}, mas esperava-se {{ expected_signature }}.	Reinicie o controlador.
EVENT_002	A assinatura da função do delegado a ser adicionado a este evento é {{ actual_signature }}, mas esperava-se {{ expected_signature }}.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
EVENT_003	Muitas threads estão sendo executadas por este evento. Isso provavelmente se deve a alta carga de processamento.	■ A CPU do controlador parece estar sobrecarregada. ■ Envie menos comandos ao robô (por exemplo, reduza a frequência das ações ou dos pedidos de dados). ■ Reduza o número de conexões (por exemplo, janelas do navegador conectadas).
KINEMATICS_001	O argumento '{{ name }}' tem tamanho {{ size_actual }}, mas o tamanho esperado é {{ size_expected }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_002	Cada valor do parâmetro '{{ name }}' precisa ser um número.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_003	Cada valor do parâmetro '{{ name }}' precisa ser um número.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_004	O dicionário '{{ name }}' precisa conter as chaves '{{ keys }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_005	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: '{{ argument_types }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_006	As coordenadas contêm uma orientação inválida '{{ orientation }}'. Os limites para roll, pitch e yaw são $\pm 180^\circ$, $\pm 90^\circ$ e $\pm 180^\circ$, respectivamente.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_007	Referenciais de coordenadas só podem ser multiplicados por outros referenciais.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
KINEMATICS_008	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_009	A configuração '{{ configuration }}' não existe para esta pose. Por favor, escolha uma das seguintes configurações: '{{ available_configurations }}'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_010	O índice da configuração '{{ index }}' não existe para esta pose. Escolha um dos seguintes índices: '{{ available_indices }}'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_011	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_012	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_013	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
KINEMATICS_014	{{ error }}	■ Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
MODBUS_001	O endereço para registros de usuário deve estar entre 0x10 e 0xFF.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MODBUS_002	O endereço para registros de usuário deve estar entre 0x10 e 0xFF.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
MODBUS_003	A ação '{{ action }}' requer que o argumento '{{ argument }}' seja fornecido no registro de entrada.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MODBUS_004	A ação '{{ action }}' requer que o argumento '{{ argument }}' seja fornecido no registro de entrada.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MODBUS_005	A ação '{{ action }}' requer que o argumento '{{ argument }}' seja fornecido no registro de entrada.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MODBUS_006	A ação '{{ action }}' requer que o argumento '{{ argument }}' seja fornecido no registro de entrada.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REST_001	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ options }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
REST_002	O argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ options }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
ROS_001	A execução da ação demorou muito.	■ A CPU do controlador parece estar sobrecarregada. ■ Envie menos comandos ao robô (por exemplo, reduza a frequência das ações ou dos pedidos de dados). ■ Reduza o número de conexões (por exemplo, janelas do navegador conectadas).
ROS_002	Não há solicitações de conexão ROS com sequência {{ sequence }}.	■ Desconecte e volte a ligar a conexão ROS. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
ROS_003	Não há solicitações de conexão ROS com sequência {{ sequence }}.	■ Desconecte e volte a ligar a conexão ROS. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
ROS_007	Arquivo de configuração Cyclone DDS não encontrado em '{{ file_path }}'.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_008	Erro ao analisar o arquivo XML '{{ file_path }}': {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_009	Elemento <Domain> não encontrado na configuração Cyclone DDS.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_010	Elemento <General> não encontrado dentro de <Domain>.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
ROS_011	Elemento <Discovery> não encontrado dentro de <Domain>.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_012	A lista fornecida continha apenas endereços IP inválidos ou vazios.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_013	Arquivo de configuração de backup Cyclone DDS não encontrado em '{{ file_path }}'.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_014	Ocorreu um erro inesperado ao copiar o backup da configuração: '{{ error }}'	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
ROS_015	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: '{{ argument_types }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
ROS_016	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: '{{ argument_types }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
ROS_017	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
ROS_018	Nenhuma interface de rede sem fio encontrada no sistema.	Reinicie o controlador.
ROS_019	Nenhuma interface de rede sem fio encontrada no sistema.	Reinicie o controlador.
SAFETY_001	O parâmetro de segurança '{{ parameter_name }}' não pode ser lido.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC"
SAFETY_002	O parâmetro de segurança '{{ parameter_name }}' não pode ser escrito.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC"
SAFETY_003	Erro nas Configurações de Segurança: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC"

Código de erro	Mensagem	Solução
SAFETY_004	Erro nas Configurações de Segurança: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC"
SAFETY_005	O arquivo PMT de segurança padrão não foi encontrado. O editor de segurança não pode ser usado.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
SAFETY_006	Falha ao inicializar a interface dbus: {{ error }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
SAFETY_007	Arquivo de configurações de segurança inválido. Não é possível importar os valores.	Carregue um ficheiro compatível.
SAFETY_008	A configuração de segurança não foi verificada. Seu responsável pela segurança precisa verificar as alterações nas configurações de segurança.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_009	O dispositivo de segurança precisa estar bloqueado. Seu responsável pela segurança deve resolver verificando as alterações nas configurações de segurança.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_010	Há uma incompatibilidade na configuração de segurança. Seu responsável pela segurança precisa resolver verificando as alterações nas configurações de segurança. O TOC do dispositivo é {{ device_checksum }} em vez de {{ local_checksum }}.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_011	Código de erro {{ code }} acionado no dispositivo de segurança. O responsável pela segurança deve verificar o dispositivo e resolver o erro.	■ Reinicie o controlador. ■ Siga as instruções na mensagem de erro.

Código de erro	Mensagem	Solução
SAFETY_012	Código de alarme {{ code }} acionado no dispositivo de segurança. O responsável pela segurança deve verificar o dispositivo e resolver o erro.	■ Reinicie o controlador. ■ Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_013	O dispositivo de segurança encontra-se no estado '{{ state }}'. O responsável pela segurança deve verificar o dispositivo e resolver o erro.	■ Reinicie o controlador. ■ Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_014	Uma interrupção só pode ser resetada usando funções de entrada digital. Esta configuração está definida nas configurações de segurança.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_015	Os operadores não estão autorizados a mudar o modo de operação.	Peça a um utilizador com autenticação adequada para realizar esta tarefa.
SAFETY_016	O responsável de segurança está atualmente bloqueando o dispositivo de segurança. Aguarde até que ele termine de editar ou verificar as configurações.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SAFETY_017	Os parâmetros de segurança carregados não correspondem aos do dispositivo de segurança. O responsável pela segurança deve editar e aplicar os parâmetros de segurança.	Siga as instruções na mensagem de erro.
SCRIPT_001	Importação recursiva detectada no arquivo '{{ file_name }}'. Resolva antes de executar o arquivo.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_002	Não foi possível importar '{{ node_name }}' do arquivo '{{ file_name }}': {{ error }}	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_003	Não foi possível importar '{{ node_name }}' do arquivo '{{ file_name }}': {{ error }}	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_004	Não é possível importar '{{ function_names }}' da aplicação '{{ file_name }}'. Certifique-se de que estas entidades existam.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_005	Ao tentar importar a classe {{ node_name }}, a classe base não pôde ser encontrada. Por favor, importe todas as classes das quais {{ node_name }} herda. As classes base devem ser importadas primeiro.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_006	O módulo Python '{{ module_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_007	A instrução 'from module import *' não é permitida para módulos Python padrão. Use 'import module' em vez disso.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_008	Imports relativos não são permitidos em aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_009	Não foi possível encontrar a aplicação '{{ application }}' para importar.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_010	O módulo Python '{{ module_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_011	O nome '{{ node_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_012	O nome da função '{{ node_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_013	A função importada '{{ function_name }}' não é permitida na aplicação '{{ application }}' do tipo '{{ application_type }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_014	A função importada '{{ function_name }}' não é permitida na aplicação '{{ application }}' do tipo '{{ application_type }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_015	O nome da classe '{{ node_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_016	O atributo de classe '{{ node_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_017	O nome da classe '{{ node_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_018	O nome da função '{{ node_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_019	O argumento string '{{ string }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_020	A instrução except genérica (try: ... except: ...) não é permitida, pois captura erros internos que podem causar comportamento prejudicial ao robô.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_021	Capturar exceções genéricas (Exception, BaseException) não é permitido, pois captura erros internos que podem causar comportamento prejudicial ao robô.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_022	Capturar exceções genéricas (Exception, BaseException) não é permitido, pois captura erros internos que podem causar comportamento prejudicial ao robô.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_023	Sobrescrever um atributo do módulo importado {{ target }} é proibido. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_024	Sobrescrever um atributo da função interna de registro {{ target }} é proibido. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_025	Sobrescrever a classe interna {{ target }} é proibido. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_026	Sobrescrever a função pré-definida {{ target }} é proibido. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_027	Sobrescrever a entidade importada {{ target }} é proibido. Acionado pela aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_028	A aplicação '{{ application }}' foi marcada como não executável, possivelmente ainda em desenvolvimento.	■ Abra as configurações da aplicação e torne-a executável. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_030	{{ error_class }} na aplicação importada: {{ error }}	■ Verifique se o código da aplicação contém erros potenciais. ■ Pode querer melhorar o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro. ■ Pode querer melhorar o tratamento de erros no código da aplicação. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_031	{{ error_class }} na aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}: {{ error }}	■ Verifique se o código da aplicação contém erros potenciais. ■ Pode querer melhorar o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro. ■ Pode querer melhorar o tratamento de erros no código da aplicação. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_032	{{ error_class }} em objeto importado da aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}: {{ error }}	■ Verifique se o código da aplicação contém erros potenciais. ■ Pode querer melhorar o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro. ■ Pode querer melhorar o tratamento de erros no código da aplicação. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_033	{{ error_class }} na aplicação '{{ application }}' na linha {{ line }}: {{ error }}	■ Verifique se o código da aplicação contém erros potenciais. ■ Pode querer melhorar o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro. ■ Pode querer melhorar o tratamento de erros no código da aplicação. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_034	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser um dos seguintes: {{ argument_types }}.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_035	O tipo do argumento '{{ argument_name }}' precisa ser '{{ argument_type }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_036	O endereço a ser enviado precisa ser uma tupla (ip_address, port).	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_037	O endereço IP precisa ser uma string.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_038	O número da porta precisa ser um inteiro.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_039	O módulo Python '{{ module_name }}' é proibido para aplicações de usuário. Acionado pela aplicação '{{ application }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.

Código de erro	Mensagem	Solução
SCRIPT_040	O nome da função '{{ function_name }}' é proibido para aplicações do tipo '{{ application_type }}'. Acionado pela aplicação '{{ application }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SCRIPT_041	O nome '{{ name }}' é proibido para aplicações do tipo '{{ application_type }}'. Acionado pela aplicação '{{ application }}'.	■ Ajuste o código da aplicação de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Sempre que aplicar alterações a uma aplicação, é altamente recomendável reduzir os parâmetros globais de velocidade para valores baixos e, em seguida, testar a aplicação.
SETTINGS_001	O comportamento de interrupção '{{ interrupt_behavior }}' é inválido. Opções possíveis: {{ available_interrupt_behaviors }}	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
SIGNAL_001	As saídas digitais para o comportamento de picking desta ferramenta não estão configuradas corretamente.	Ajuste as configurações de comportamento de recolha da sua ferramenta e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_002	As saídas digitais para o comportamento de picking desta ferramenta não são únicas.	Ajuste as configurações de comportamento de recolha da sua ferramenta e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_003	Esta categoria não contém I/Os para leitura.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
SIGNAL_004	Índice inválido ({{ index_or_name }}), deve estar entre 1 e {{ length }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
SIGNAL_005	Nome inválido, '{{ index_or_name }}' não é um nome de I/O válido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_006	Nomes de I/O personalizados devem ser únicos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_007	Este robô não possui sinais da categoria '{{ category }}'. Esta função não pode ser usada.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
SIGNAL_008	Apenas valores de saídas podem ser escritos, entradas são somente leitura.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_009	Valor inválido, apenas bools ou 0/1 podem ser escritos em saídas digitais.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_010	Valor inválido, apenas valores numéricos podem ser escritos em saídas analógicas.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_011	Valor de saída analógica inválido, deve estar no intervalo [{{ value_min }}, {{ value_max }}].	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_012	Nomes de I/O personalizados devem ser únicos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_013	Configuração desconhecida '{{ name }}'.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
SIGNAL_014	Endereço inicial inválido: {{ value }}. Deve ser um número positivo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_015	Falha ao descompactar os dados: {{ error }}. Provavelmente você tentou acessar endereços Modbus inválidos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIGNAL_016	{{ error_class }}: {{ error }}	■ Verifique se o dispositivo Modbus externo está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se o dispositivo Modbus externo e os seus registos funcionam corretamente de forma autónoma antes de o ligar ao robô.
SIGNAL_017	Não foi possível conectar ao dispositivo Modbus no endereço IP {{ ip }}	■ Verifique se o dispositivo Modbus externo está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se o dispositivo Modbus externo e os seus registos funcionam corretamente de forma autónoma antes de o ligar ao robô.
SIGNAL_018	Modbus não conectado, não é possível ler ou escrever dados.	■ Verifique se o dispositivo Modbus externo está na mesma rede que o robô. ■ Verifique se o dispositivo Modbus externo e os seus registos funcionam corretamente de forma autónoma antes de o ligar ao robô.
SIGNAL_019	Modbus já conectado, não é possível alterar suas configurações.	■ Desconecte o dispositivo Modbus externo. ■ Se o erro persistir, desligue o dispositivo Modbus externo e, em seguida, ligue-o novamente. ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
SIGNAL_020	Falha na chamada da função Modbus (Código de Exceção: {{ exception_code }})	Certifique-se de que lê ou grava o registo Modbus correto e de que aplica um valor válido ao gravar.

Código de erro	Mensagem	Solução
SOCKET_001	A conexão foi fechada ao tentar receber uma mensagem.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
SOCKET_002	O endereço '{{ address }}' do servidor já está em uso.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
SOCKET_003	O endereço '{{ address }}' é incompatível com a configuração da rede.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
SOCKET_004	Conexão recusada. O servidor não pode lidar com mais de {{ max_connections }} conexões.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
SOCKET_005	O cliente foi fechado enquanto aguardava uma conexão.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.

Código de erro	Mensagem	Solução
SOCKET_006	Não foi possível estabelecer conexão com {{ address }}.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
SOCKET_007	Uma mensagem não pôde ser decodificada com o padrão '{{ encoding_standard }}'.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
SOCKET_008	O endereço '{{ address }}' é incompatível com a configuração da rede.	■ Certifique-se de que as configurações do servidor e do cliente são compatíveis (endereço, porta, Padrão de Codificação, Caractere de Fim). ■ Adapte a conexão ou a comunicação de acordo com a mensagem de erro.
STATUS_001	Aguardando a finalização do processo em execução demorou muito. Se o status não mudar automaticamente para 'ready', reinicie o robô.	Siga as instruções na mensagem de erro.
STATUS_002	O status '{{ status }}' é inválido. Opções possíveis: {{ available_status }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
STATUS_003	O tipo de status '{{ status_kind }}' não pode ser reservado. Estados reserváveis: {{ reservable_status }}	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.

Código de erro	Mensagem	Solução
STATUS_004	O tipo de status '{{ status_kind }}' requer que o status de controle do controlador de baixo nível seja '{{ expected_controller_status }}', mas é '{{ actual_controller_status }}'.	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
STATUS_005	Outra thread em execução possui o status. O status reservado é '{{ reserved_status }}'.	Reinicie o controlador.
STATUS_006	O status '{{ status }}' é inválido. Opções possíveis: '{{ available_status }}'	■ Pode existir uma incompatibilidade entre módulos internos. ■ Reinicie o Controlador e tente novamente. ■ Se o erro persistir, deve atualizar o software para uma versão mais recente.
STATUS_007	Reação indefinida ao comportamento de interrupção '{{ interrupt_behavior }}'.	Reinicie o controlador.
TCP_001	Argumento ausente na chamada da função: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
TCP_002	Argumento ausente na chamada da função: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
TCP_003	Argumento ausente na chamada da função: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
TCP_004	Argumentos ausentes na chamada da função: '{{ action }} <{{ argument_1 }}> <{{ argument_2 }}>'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
TCP_005	Argumento ausente na chamada da função: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
TCP_006	Argumento ausente na chamada da função: '{{ action }} <{{ argument }}>'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
TCP_007	O argumento '{{ argument }}' precisa ser decodificável em JSON.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
THREAD_001	O seguinte erro interrompeu a funcionalidade normal. {{ error_type }}: {{ error }}	Reinicie o controlador.
THREAD_002	O seguinte erro interrompeu a funcionalidade normal. {{ error_type }}: {{ error }}	■ Volte a ligar a interface (por exemplo, atualize a página, incluindo a limpeza da cache do navegador). ■ Se o erro persistir, reinicie o controlador.
AX_1001	Slave com ID '{{ 0 }}', nome '{{ 1 }}': Tempo limite de recuperação excedido.	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
AX_1002	Configuração de parâmetros de hardware: O slave com ID '{{ 0 }}' tem um nome desconhecido: '{{ 1 }}'	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"

Código de erro	Mensagem	Solução
AX_1003	A configuração do slave EtherCAT está incorreta. Esperava-se exatamente um slave com o nome '{{ 0 }}', mas foram encontrados: {{ 1 }}	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
AX_101	Não foi possível recuperar o robô AX.	Reinicie o controlador.
AX_102	Não foi possível recuperar o robô de uma violação SS1.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
AX_103	Não foi possível recuperar o robô de uma violação SS2.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
AX_104	Não foi possível recuperar o robô devido a uma parada de proteção ativa.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
AX_2001	Não foi possível verificar a validade da leitura PDO do PLC de segurança.	Reinicie o controlador.
AX_2011	Versão de protocolo do PLC de segurança não suportada '{{ 0 }}' (esperada uma de: {{ 1 }}). Certifique-se de que a configuração correta esteja carregada no PLC de segurança.	Reinicie o controlador.
AX_251	Falha na verificação de temperatura no eixo {{ 0 }}. A temperatura foi {{ 1 }} °C, superior ao limite de {{ 2 }} °C. Aguarde o robô esfriar.	■ A carga nos motores é demasiado alta. Reduza a Carga Útil, a Velocidade, a Aceleração ou o ciclo de trabalho. ■ Desligue o robô.
AX_2901	Códigos de erro do motor: {{ 0 }}	Siga as instruções na mensagem de erro.
AX_2902	Foi detectada uma violação no sinal de segurança do botão HGC. Reinicie o robô para recuperar.	Reinicie o controlador.
AX_2903	O limite de discrepância de posição foi excedido no eixo '{{ 0 }}'. Reinicie o robô para recuperar.	Reinicie o controlador.
AX_2904	O limite de discrepância de corrente foi excedido no eixo '{{ 0 }}'. Reinicie o robô para recuperar.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
AX_2905	A proteção I2T do eixo '{{ 0 }}' está ativa. Deixe o robô esfriar.	■ A carga nos motores é demasiado alta. Reduza a Carga Útil, a Velocidade, a Aceleração ou o ciclo de trabalho. ■ Desligue o robô.
AX_2906	A temperatura medida do eixo '{{ 0 }}' está muito alta. Deixe o robô esfriar.	■ A carga nos motores é demasiado alta. Reduza a Carga Útil, a Velocidade, a Aceleração ou o ciclo de trabalho. ■ Desligue o robô.
AX_3001	Não foi possível verificar a validade da leitura PDO do controlador do motor.	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
AX_3002	Não foi possível verificar a validade da leitura PDO do encoder de saída. Mova levemente o robô e tente ligá-lo novamente.	Siga as instruções na mensagem de erro.
AX_3801	Não foi possível verificar a validade da leitura PDO da IMU.	Reinicie o controlador.
AX_3802	Não foi possível ligar o robô: O vetor de gravidade fornecido {{ 0 }} [referencial base] / {{ 1 }} [referencial IMU] difere da gravidade medida pela IMU: {{ 2 }} [referencial IMU]. A diferença de {{ 3 }} é maior que a tolerância de {{ 4 }}.	■ Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Peça a um utilizador com autenticação adequada para realizar esta tarefa.
AX_3901	Eixo {{ 0 }}: A magnitude do deslocamento de posição deve ser ≤ 5 graus (atual: {{ 1 }}). Ajuste o robô e a configuração adequadamente.	■ Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente. ■ Peça a um utilizador com autenticação adequada para realizar esta tarefa.
AX_59001	Operação não suportada no modo de simulação: {{ 0 }}	Execute esta ação em um robô não simulado.
AX_59002	Erro simulado: '{{ 0 }}'	Execute esta ação em um robô não simulado.
AX_59003	Incompatibilidade de estado EtherCAT no simulador AX.	Execute esta ação em um robô não simulado.
CFG_101	Falha ao configurar o eixo '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
CFG_102	Falha ao configurar a junta '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_103	Falha ao configurar o link '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_104	Falha ao configurar a cápsula personalizada.	Reinicie o controlador.
CFG_105	A definição de '{{ 0 }}' deve ser x, y, z.	Reinicie o controlador.
CFG_106	O valor de '{{ 1 }}' ({{ 0 }}) é inválido.	Reinicie o controlador.
CFG_11	Valor '{{ 0 }}' ausente na seção '{{ 1 }}'; tensão do robô: {{ 2 }}, versão de hardware: {{ 3 }}.	Reinicie o controlador.
CFG_12	Não foi possível encontrar o link da garra com o nome '{{ 0 }}'. Verifique seu arquivo agrip.config ou pgrip2.config.	Reinicie o controlador.
CFG_1301	A definição de '{{ 0 }}' deve ser x1, y1, z1, x2, y2, z2, raio.	Reinicie o controlador.
CFG_1311	Tentativa de definir check_intersect consigo mesmo.	Reinicie o controlador.
CFG_1312	Tentativa de definir check_intersect com link desconhecido '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_1313	Os links referenciados em check_intersect devem ser definidos previamente, mas o link '{{ 0 }}' aparece posteriormente na configuração.	Reinicie o controlador.
CFG_1511	A translação calibrada {{ 0 }} está muito distante do valor nominal {{ 1 }}; tolerância permitida (norma): {{ 2 }}.	Reinicie o controlador.
CFG_1512	A rotação calibrada {{ 0 }} está muito distante do valor nominal {{ 1 }}; tolerância permitida (distância angular): {{ 2 }}.	Reinicie o controlador.
CFG_201	A margem de segurança de posição é muito alta (valor: {{ 0 }}).	Reinicie o controlador.
CFG_51	Tipo de braço robótico incorreto '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_52	Tipo de junta desconhecido '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_53	Nome de eixo desconhecido '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_54	Nome de link desconhecido '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CFG_55	Tipo de junta inválido para esta operação: '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
CKM_1001	O eixo de rotação unitário deve conter três elementos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CKM_1002	Sem argumentos adicionais, apenas o tipo de restrição 'Free' é válido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_101	Alvo fora do intervalo.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_102	Alvo fora do intervalo: não foi possível determinar o ângulo {{ 0 }}, pose alvo: {{ 1 }}	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_103	Alvo fora do intervalo: os ângulos das juntas 1/2/3 são: {{ 0 }} {{ 1 }} {{ 2 }}; pose em J7: {{ 3 }}	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_104	Alvo fora do intervalo: Todas as {{ 0 }} soluções violam os limites das articulações.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_11	Não foi possível construir a cadeia cinemática: nenhum link definido.	Reinicie o controlador.
CKM_12	Não foi possível construir a cadeia cinemática: algumas juntas não possuem link.	Reinicie o controlador.
CKM_13	Configurações de link insuficientes: {{ 0 }} configuração(ões) de junta, {{ 1 }} configuração(ões) de link	Reinicie o controlador.
CKM_1501	Tipo de restrição desconhecido '{{ 0 }}' para cinemática inversa numérica.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
CKM_1502	É necessário um eixo de rotação diferente de zero para a restrição de eixo de rotação livre.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_1503	Os ângulos aleatórios anteriores máximos devem ser menores que: {{ 0 }}	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_1504	Nenhuma solução numérica encontrada. Aumente a tolerância ou o número máximo de iterações.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_1505	Nenhuma solução numérica encontrada. O alvo não é alcançável ou o algoritmo não convergiu.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_2511	Não foi possível adicionar a inércia do rotor para: '{{ 0 }}', pai: '{{ 1 }}'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CKM_2512	Tipo de junta não suportado: {{ 0 }} no eixo {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
CKM_3001	Cinemática analítica: é necessária uma geometria do robô calibrada.	Reinicie o controlador.
CKM_3501	A configuração cinemática escolhida {{ 0 }} é inválida (o intervalo válido é {{{ 1 }}, {{ 2 }}}).	Reinicie o controlador.
CKM_501	Nenhum ângulo mais próximo encontrado.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CKM_502	Nenhum ângulo iterado válido encontrado. Aumente o tamanho do passo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_101	Erro de parsing.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_102	Falha ao analisar o eixo.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_103	Falha ao analisar o comando JSON '{{ 0 }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_104	Falha ao analisar o modo LED '{{ 0 }}'.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_105	Parâmetro '{{ 0 }}': Deve ser um array.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_11	Não foi possível entrar no modo: '{{ 0 }}'	Reinicie o controlador.
CMD_11001	Elemento 'points' inválido no índice {{ 0 }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_111	O número de '{{ 0 }}' deve ser igual ao número de '{{ 1 }}' (atual: {{ 2 }}, {{ 3 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_11101	Não foi possível mudar do modo manual para o modo automático.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.

Código de erro	Mensagem	Solução
CMD_112	Parâmetro '{{ 0 }}': Não deve estar vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_121	Comando desconhecido: '{{ 0 }}'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_122	Tipo de comando desconhecido para move_axes: '{{ 0 }}'	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_151	Uso: {{ 0 }}	Siga as instruções na mensagem de erro.
CMD_201	Era esperado um resultado 'status', mas foi obtido: '{{ 0 }}'	Reinicie o controlador.
CMD_202	Era esperado um status OK, mas ocorreu um erro. Modo de operação: '{{ 0 }}', mensagem: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
CMD_203	Falha na inicialização. Mensagem: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
CMD_5011	O valor deve ser 'all' ou estar entre 1 e {{ 0 }} (atual: {{ 1 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CMD_59001	O modo de simulação não é suportado para o tipo de braço robótico '{{ 0 }}'.	Execute esta ação em um robô não simulado.
CTL_1001	CurrentReferenceGenerator::add_plane() falhou no índice {{ 0 }}.	Reinicie o controlador.
CTL_10011	O robô não está calibrado.	Selecione uma rotina de calibração para ser executada durante o arranque. Esta rotina deve calibrar todos os atuadores.
CTL_111	Mude para o modo manual. A posição atual viola os limites.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança

Código de erro	Mensagem	Solução
CTL_112	A posição alvo viola os limites.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_201	{{ 1 }} está violando o limite do espaço de trabalho {{ 0 }}.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança
CTL_203	O robô está próximo de uma auto-colisão entre {{ 0 }} e {{ 1 }}.	-
CTL_204	Eixo {{ 0 }}: A posição {{ 1 }} está prestes a atingir o limite {{ 2 }} com velocidade {{ 3 }} e desaceleração {{ 4 }}.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_205	Controlador de segurança: Os limites de posição {{{ 0 }}, {{ 1 }}} são muito estreitos no eixo {{ 2 }}.	Reinicie o controlador.
CTL_206	Controlador de segurança: A posição {{ 0 }} no eixo {{ 1 }} está muito próxima dos limites (esperado: dentro de {{{ 2 }}, {{ 3 }}}).	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
CTL_2111	Eixo {{ 0 }}: Erro de controle de posição; atual: {{ 1 }}, comandado: {{ 2 }}	A carga nos motores é demasiado alta. Reduza a Carga Útil, a Velocidade, a Aceleração ou o ciclo de trabalho.
CTL_2112	Não foi possível continuar o movimento. Eixo {{ 0 }}: Diferença de posição {{ 1 }} graus excede o limite.	■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada. ■ Reinicie o controlador.
CTL_2113	Não foi possível continuar o movimento. Eixo {{ 0 }}: Velocidade {{ 1 }} graus por segundo excede o limite.	■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada. ■ Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
CTL_311	Controlador de segurança: A alteração do limite do ângulo articular causaria um salto repentino no eixo {{ 0 }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_312	Os limites ou fronteiras do espaço de trabalho foram alterados enquanto havia interseção com o robô. Uma alteração causaria um salto repentino.	■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança ■ Reinicie o controlador.
CTL_313	Uma alteração nos limites ou fronteiras do espaço de trabalho causaria {{ 0 }} interseção(ões) e um salto repentino; a alteração não será aplicada.	■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança ■ Reinicie o controlador.
CTL_314	Não é possível ativar o controlador de interseções enquanto houver interseções próprias ou de limites do espaço de trabalho.	■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança ■ Reinicie o controlador.
CTL_501	A velocidade desejada não deve ser zero (atual: {{ 0 }}).	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_601	Algoritmo trapezoidal: Não foi possível calcular o trajeto devido a um valor de tempo negativo: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
CTL_602	Algoritmo trapezoidal: A aceleração ou desaceleração é muito baixa para atingir a velocidade alvo.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_603	A posição mínima calculada {{ 0 }} é menor que o limite inferior de posição {{ 1 }}. Isso pode ser evitado escolhendo poses mais afastadas dos limites das articulações.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
CTL_604	A posição máxima calculada {{ 0 }} é maior que o limite superior de posição {{ 1 }}. Isso pode ser evitado escolhendo poses mais afastadas dos limites das articulações.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_605	Algoritmo trapezoidal: Não foi possível calcular o trajeto devido a um discriminante negativo: {{ 0 }}	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_606	Algoritmo trapezoidal: A distância necessária não pode ser percorrida com os parâmetros fornecidos.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
CTL_701	O gerador de referência de posição ficou sem pontos.	Reinicie o controlador.
CTL_801	Não é possível definir o intervalo do filtro no limitador de posição enquanto o robô ainda está em movimento.	Siga as instruções na mensagem de erro.
CTL_802	O intervalo do filtro deve estar no intervalo (0.000, {{ 0 }}) s, mas é {{ 1 }} s.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
ECAT_1001	Código de erro da biblioteca SOEM: {{ 0 }}	Siga as instruções na mensagem de erro.
ECAT_101	Não foi possível reiniciar o PLC de segurança após {{ 0 }} tentativas.	Reinicie o controlador.
ECAT_1011	Não foi possível criar a interface EtherCAT.	Reinicie o controlador.
ECAT_1012	O barramento EtherCAT já está em uso.	Reinicie o controlador.
ECAT_1013	Não foi possível inicializar a interface SOEM com o nome do dispositivo '{{ 0 }}'. Certifique-se de executar com direitos de root.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
ECAT_1014	Não foi possível inicializar a conexão EtherCAT.	■ Reinicie o controlador. ■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_1015	Não foi possível configurar o relógio distribuído.	Reinicie o controlador.
ECAT_1016	O tamanho do mapa I/O {{ 0 }} é muito grande (esperado: <= {{ 1 }}).	Reinicie o controlador.
ECAT_11	Falha ao inicializar o escravo EtherCAT com ID '{{ 0 }}', nome '{{ 1 }}'	■ Reinicie o controlador. ■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_1101	Função '{{ 0 }}' falhou.	Reinicie o controlador.
ECAT_1111	Interface SOEM não pôde ler o arquivo '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
ECAT_1112	Interface SOEM não pôde escrever no arquivo '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
ECAT_12	Era esperado exatamente 1 slave EtherCAT '{{ 0 }}', mas foram encontrados {{ 1 }}. No total, {{ 2 }} slaves foram encontrados na rede.	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_1211	Falha ao ler {{ 0 }} byte(s) SDO do escravo {{ 1 }}; índice/subíndice: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	Reinicie o controlador.
ECAT_1212	Falha ao escrever valor SDO '{{ 0 }}' no escravo {{ 1 }}; índice/subíndice: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	Reinicie o controlador.
ECAT_13	Não foi possível encontrar escravos na rede.	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Safety PLC" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Main I/O Board" ou "Tool I/O Board" ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_14	Não foi possível configurar os escravos. Certifique-se de que os motores estão conectados ao EPC.	■ Não há conexão a um ou mais dispositivos; consulte a mensagem de erro. ■ Peça possivelmente defeituosa: cabo de conexão ao dispositivo que não tem conexão. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_15	Erro durante atualização do robô: Escravo com ID '{{ 0 }}' não está habilitado. Statusword: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
ECAT_1501	A conexão EtherCAT não pôde definir o estado para {{ 0 }} durante a tentativa #{{ 1 }}.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
ECAT_1502	A conexão EtherCAT não pôde definir o estado para {{ 0 }} após {{ 1 }} tentativa(s).	Reinicie o controlador.
ECAT_16	Aguardando mudança de estado do escravo para '{{ 0 }}' expirou. Escravos em estado inesperado: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
ECAT_1601	Incompatibilidade de '{{ 0 }}' na junta {{ 1 }}: Valor do drive: {{ 2 }}; valor esperado ou configurado: {{ 3 }}	Reinicie o controlador.
ECAT_1602	Parâmetro de configuração de motor inválido '{{ 0 }}' na junta {{ 1 }}: Valor do drive: {{ 2 }}.	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_1603	Configuração de motor inválida. A segurança funcional sobre EtherCAT (FSOE) não está ativada na junta {{ 0 }}.	■ Reinicie o controlador. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_17	Nem todos os escravos estão no estado esperado '{{ 0 }}'. Escravos em estado inesperado: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
ECAT_1701	Dispositivo EtherCAT {{ 0 }} com ID de escravo {{ 1 }}: Versão de firmware não suportada: {{ 2 }} (esperado: um de {{ 3 }})	Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
ECAT_1702	Controlador de motor com ID de escravo {{ 0 }}: Versão de firmware {{ 1 }} é inconsistente com o primeiro controlador de motor que possui {{ 2 }}.	Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
ECAT_1703	Atualização forçada de firmware foi acionada.	Reinicie o controlador.
ECAT_1704	Atualização forçada de firmware não foi acionada ou falhou.	Execute a atualização novamente ou selecione um método diferente para executar a atualização.
ECAT_18	Não foi possível recuperar o escravo com ID {{ 0 }}: Status word desconhecido: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
ECAT_19	Falha ao analisar os dados de configuração do escravo: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
ECAT_201	MCM detectou um erro em sua contagem multiturn interna. Contagem multiturn da junta {{ 0 }}: {{ 1 }}, posição do encoder de saída: {{ 2 }} graus.	■ Peça a um utilizador com autenticação adequada para realizar esta tarefa. ■ Inicie sessão como utilizador de serviço e aceda a «Recuperação multiturno». Para o eixo afetado, introduza o ângulo físico real e aplique-o.
ECAT_2011	A conexão EtherCAT não pôde transmitir dados do processo.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
ECAT_202	MCM detectou um erro de alinhamento nos encoders da junta {{ 0 }}. Posição do encoder de saída: {{ 1 }}, posição do encoder do drive: {{ 2 }}.	■ Peça a um utilizador com autenticação adequada para realizar esta tarefa. ■ Peça possivelmente defeituosa: "Motor Unit"
ECAT_203	O serviço AX detectou fonte de encoder inválida no escravo '{{ 0 }}' (esperado: encoder do lado do motor).	Reinicie o controlador.
ECAT_204	O serviço AX detectou sensor de encoder inválido no escravo '{{ 0 }}' (esperado: encoder do lado do motor).	Reinicie o controlador.
ECAT_205	Não foi possível verificar a validade da leitura do encoder SDO. Mova o robô ligeiramente e tente ligar novamente.	Siga as instruções na mensagem de erro.
LIC_101	Falha ao verificar a licença.	Reinicie o controlador.
LIC_102	Versão do arquivo de licença '{{ 0 }}' não é suportada (esperado: '{{ 1 }}').	Reinicie o controlador.
LIC_103	Licença inválida.	Reinicie o controlador.
MATH_1011	Conversão de vetor plano para matriz: Esperado {{ 0 }} * {{ 1 }} elementos (atual: {{ 2 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MATH_1012	Matriz simétrica esperada para {{ 0 }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MATH_1101	A matriz de rotação não é ortogonal. Desvio de Frobenius de $R^T R$ em relação à identidade: {{ 0 }}, matriz: {{ 1 }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MATH_1102	A matriz de rotação deve ter determinante 1 (atual: {{ 0 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MATH_111	{{ 0 }}: Não deve conter valores NaN.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
MATH_112	Tentativa de calcular '{{ 0 }}' de um vetor vazio.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MATH_201	Não foi possível converter '{{ 0 }}' em um inteiro.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
MCM_1001	Erro não tratado no loop do servidor; reinicializando.	Reinicie o controlador.
MCM_101	Por favor, especifique '--robot' ou defina a variável de ambiente ARM_TYPE.	Reinicie o controlador.
MCM_102	Ação inválida '{{ 0 }}'. Verifique a flag de linha de comando '--action'.	Reinicie o controlador.
MCM_103	Formato inválido '{{ 0 }}'. Verifique a flag de linha de comando '--format'.	Reinicie o controlador.
MCM_104	Afinidade de CPU inválida '{{ 0 }}'. Use um inteiro ≥ -1 para '--cpu'.	Reinicie o controlador.
MCM_201	Loop de saída encerrando.	Reinicie o controlador.
MISC_201	Bits de erro do PLC de segurança: '{{ 0 }}'.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_202	STO como resultado de um SS1.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_203	STO devido à violação de um SOS.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_204	Solte o botão de parada normal. SS1 devido à parada normal.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_205	Por favor, solte o botão de emergência. SS1 devido ao botão de parada de emergência.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.

Código de erro	Mensagem	Solução
MISC_206	Solte o botão de emergência do teach pendant. SS1 devido ao botão de emergência do teach pendant.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_207	Liberte o botão de parada de proteção.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_208	Pressione o botão de habilitação para mover o robô. SS2 como resultado do modo manual.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_209	SS1 devido à violação da velocidade linear {{ 0 }}.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_210	SS1 devido à violação da velocidade angular {{ 0 }}.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_211	Mude para modo manual. SS2 devido à violação dos limites do espaço de trabalho {{ 0 }}.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança
MISC_212	Mude para modo manual. SS2 devido à violação dos limites de posição da junta {{ 0 }}.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Alternar para modo manual para resolver as violações de segurança
MISC_213	SS2 após colisão devido à violação dos limites de força {{ 0 }}.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.

Código de erro	Mensagem	Solução
MISC_214	Reinicialização necessária após troca de modo. Certifique-se de que o botão de habilitação está solto. SS2 devido à reinicialização da troca de modo.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_215	Liberte o botão de parada de proteção. SS1 devido ao botão de parada de proteção.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MISC_216	Liberte o botão de parada de proteção. SS2 devido ao botão de parada de proteção.	■ Siga as instruções na mensagem de erro. ■ Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
MOV_101	Erro no eixo {{ 0 }}.	Reinicie o controlador.
OS_101	Código de erro do sistema operacional (errno): {{ 0 }}, mensagem: {{ 1 }}	Siga as instruções na mensagem de erro.
OS_11001	Programa '{{ 0 }}' já em execução com ID de processo {{ 1 }}, nome do arquivo de lock: {{ 2 }}	Reinicie o controlador.
OS_11011	Falha ao tratar o sinal '{{ 0 }}'. Algo já está tratando este sinal.	Reinicie o controlador.
OS_11012	Falha ao tratar o sinal '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
OS_1301	Não foi possível definir afinidade de CPU para {{ 0 }}. Certifique-se de que o processo tenha privilégios de root.	Reinicie o controlador.
OS_1302	Não foi possível definir prioridade de agendamento para {{ 0 }}. Certifique-se de que o processo tenha privilégios de root.	Reinicie o controlador.
OS_1401	Não foi possível bloquear a memória do processo. Certifique-se de que o processo tenha privilégios de root.	Reinicie o controlador.
OS_1402	Não foi possível aumentar a prioridade do processo. Certifique-se de que o processo tenha privilégios de root.	Reinicie o controlador.
OS_201	Não foi possível criar o objeto socket.	Reinicie o controlador.
OS_2011	Falha ao abrir o arquivo '{{ 0 }}' para leitura.	Reinicie o controlador.
OS_2012	Falha ao remover o arquivo '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
OS_202	Não foi possível configurar o socket para reutilização imediata.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
OS_203	Não foi possível vincular o socket ao endereço: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
OS_2301	Chamada a fcntl(): Não foi possível obter flags.	Reinicie o controlador.
OS_2302	Chamada a fcntl(): Não foi possível definir flags.	Reinicie o controlador.
OS_251	Chamada a setsockopt(): Não foi possível definir opção de socket '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
OS_252	Não foi possível obter opções do socket.	Reinicie o controlador.
OS_301	Não foi possível definir timeout de recebimento para o socket.	Reinicie o controlador.
OS_411	Não foi possível conectar ao servidor.	Reinicie o controlador.
OS_412	Não foi possível estabelecer conexão com o servidor.	Reinicie o controlador.
OS_413	Não foi possível conectar ao servidor devido ao tempo limite.	Reinicie o controlador.
OS_451	Não foi possível colocar o socket em modo de escuta.	Reinicie o controlador.
OS_452	Não foi possível aceitar a conexão de entrada.	Reinicie o controlador.
OS_501	Chamada a select() falhou.	Reinicie o controlador.
OS_502	Conexão por select() não em progresso.	Reinicie o controlador.
OS_503	Erro em select() durante tentativa de conexão.	Reinicie o controlador.
OS_504	Timeout em select() durante tentativa de conexão.	Reinicie o controlador.
OS_601	Não foi possível enviar a mensagem.	Reinicie o controlador.
OS_602	Não foi possível enviar todos os caracteres.	Reinicie o controlador.
OS_651	Não foi possível receber a mensagem.	Reinicie o controlador.
OS_701	Número de porta inválido: {{ 0 }} (deve estar entre 0 e 65535)	Reinicie o controlador.
OS_702	Endereço IPv4 inválido: '{{ 0 }}'	Reinicie o controlador.
OS_711	Chamada a getnameinfo() falhou.	Reinicie o controlador.
OS_801	O tamanho dos dados de {{ 0 }} é muito grande (esperado: < {{ 1 }}).	Reinicie o controlador.
OS_802	O tamanho dos dados é {{ 0 }} (esperado: >= 0).	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
PPM_101	Nenhum segmento foi especificado.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_102	Erro CKM.	Siga as instruções na mensagem de erro.
PPM_103	Alteração de configuração.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_104	Alteração de configuração detectada no meio do percurso (velocidade da junta {{ 0 }}: {{ 1 }}, velocidade da ferramenta: {{ 2 }}).	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_105	O raio de blending do primeiro segmento deve ser 0, mas é {{ 0 }}.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_106	A pose {{ 0 }} não pode estar fora da esfera de blending com centro {{ 1 }} e raio {{ 2 }}.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_107	Blending de segmento inválido: Segmento do tipo '{{ 0 }}' (ID {{ 1 }}) possui raios {{ 2 }} e {{ 3 }}, mas o comprimento total é apenas {{ 4 }}. Isso resultaria em um comprimento de {{ 5 }}, menor que o mínimo necessário de {{ 6 }}.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
PPM_108	A configuração {{ 0 }} da pose alvo do PoseSegment não é válida.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_11	Não foi possível gerar o caminho.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_12	A pose intermediária deve ser diferente da pose inicial e final.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_13	A pose inicial deve ser diferente da pose final.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_14	Falha ao criar segmento do tipo '{{ 0 }}'.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_151	O segmento do tipo '{{ 0 }}' requer mudança de posição.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PPM_152	O segmento do tipo '{{ 0 }}' requer mudança de orientação.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
PPM_1701	O tipo de segmento '{{ 0 }}' não suporta cálculo de direção.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PYAPI_1011	A lista deve ter 4 ou 9 elementos.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PYAPI_111	Falha na conversão da lista Python para vetor.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PYAPI_112	Falha na conversão da lista Python para quaternão.	■ Não foi possível executar um comando de movimento. ■ Ajuste os argumentos da sua função de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
PYAPI_1211	Falha ao analisar a definição da junta do robô '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
PYAPI_1212	Falha ao analisar a definição do link do robô '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
PYAPI_1213	Falha ao analisar a cápsula geométrica.	Reinicie o controlador.
SIG_1011	Sinal no índice {{ 0 }}: Não existe.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIG_1012	Sinal no índice {{ 0 }}: Não configurável.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIG_1013	Sinal no índice {{ 0 }}: Apenas entradas digitais podem estar em modo pull-up.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
SIG_1014	Sinal no índice {{ 0 }}: Entradas digitais não podem estar em modo corrente.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIG_1015	Sinal no índice {{ 0 }}: E/S digitais não podem alternar entre entrada e saída.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIG_1101	Sinal no índice {{ 0 }}: Não é saída, valor não definido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SIG_1102	Sinal no índice {{ 0 }}: Valor desejado {{ 1 }} é negativo, não definido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
SYS_1	Erro interno: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
SYS_2	Exceção do sistema do tipo {{ 0 }}, mensagem: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
SYS_3	Erro de manipulação: Tag de módulo duplicada: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
TLC_101	Comando {{ 0 }} não suportado no modo {{ 1 }}.	Reinicie o controlador.
TLC_102	Comando {{ 0 }} com {{ 1 }} não suportado no modo {{ 2 }}.	Reinicie o controlador.
TLC_103	Solicitação de controle do gripper ignorada.	Siga as instruções na mensagem de erro.
TLC_104	Solicitação de liberação ou retenção ignorada enquanto o robô está lidando com uma colisão.	Siga as instruções na mensagem de erro.
TLC_11	Abortando devido a erro de configuração ou inesperado.	Siga as instruções na mensagem de erro.
TLC_12	Erro durante a rotina de parada por desconexão.	Reinicie o controlador.
TLC_201	Erro {{ 0 }} durante a verificação de segurança do controlador.	Verificou-se uma violação de segurança. Resolva a violação de segurança indicada.
TLC_51	O manipulador de comandos não conseguiu garantir o robô.	Reinicie o controlador.
TLC_52	Erro durante atualização do robô.	Siga as instruções na mensagem de erro.
TLC_53	Erro durante verificações do robô.	Siga as instruções na mensagem de erro.

Código de erro	Mensagem	Solução
TLC_56	Entrando em modo de alta amortecimento após colisão do eixo {{ 0 }}.	Siga as instruções na mensagem de erro.
TLC_701	Etapa de atualização do robô detectou imprecisão de timestamp. Tempo: {{ 0 }}, mensagens puladas: {{ 1 }}	Reinicie o controlador.
TLC_702	Estado do robô não está atualizado: Delta de tempo: {{ 0 }} ms (esperado: < {{ 1 }} ms).	Reinicie o controlador.
TLC_703	A função de atualização até atingir o alvo expirou após {{ 0 }} segundos.	Reinicie o controlador.
TLC_801	O robô não possui gripper montado ou configurado.	Reinicie o controlador.
UTIL_1	Função não implementada, local: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_101	Falha na verificação da condição: {{ 0 }}	Siga as instruções na mensagem de erro.
UTIL_1011	Elemento '{{ 0 }}' não existe	Reinicie o controlador.
UTIL_1012	Conversão numérica para {{ 0 }} {{ 1 }} com {{ 2 }} dígitos falhou, valor de origem: {{ 3 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_1013	Tentativa de construir NonNullPtr<> nulo para o tipo {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_1014	Erro com mensagem não traduzida: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_102	A lista deve ter {{ 0 }} elementos (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_103	{{ 0 }}: A lista deve ter {{ 1 }} elementos (real: {{ 2 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_11	Falha de asserção: {{ 0 }}, local: {{ 1 }}:{{ 2 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_1101	{{ 0 }}: Duplicado {{ 1 }}: {{ 2 }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_12	Falha de asserção: {{ 0 }} ({{ 2 }}) == {{ 1 }} ({{ 3 }}), local: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_121	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser > 0 (real: {{ 1 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
UTIL_122	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser ≥ 0 (real: {{ 1 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_123	Todos os valores de '{{ 0 }}': Devem ser > 0 .	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_124	Todos os valores de '{{ 0 }}': Devem ser ≥ 0 .	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_125	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser $\leq$ {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_126	Valor de '{{ 0 }}': O valor absoluto deve ser $\leq$ {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_127	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser $\geq$ {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_128	Valor de '{{ 0 }}': O valor absoluto deve ser $=$ {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_129	Valor de '{{ 0 }}': '{{ 1 }}' não é permitido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_13	Falha de asserção: {{ 0 }} ({{ 2 }}) $\leq$ {{ 1 }} ({{ 3 }}), local: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_130	Valor de '{{ 0 }}' deve ser $\leq$ valor de '{{ 1 }}' (real: {{ 2 }}, {{ 3 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
UTIL_131	Valor de '{{ 0 }}' deve ser $\geq$ valor de '{{ 1 }}' (real: {{ 2 }}, {{ 3 }}).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_132	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser igual a {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_133	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser $<$ {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_134	Valor de '{{ 0 }}': Deve ser $>$ {{ 2 }} (real: {{ 1 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_14	Falha de asserção: {{ 0 }} ({{ 2 }}) $<$ {{ 1 }} ({{ 3 }}), local: {{ 4 }}:{{ 5 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_141	{{ 0 }}: {{ 1 }} deve estar no intervalo {{ 2 }}, mas é {{ 3 }}.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_1501	Caractere hexadecimal inválido (int): {{ 0 }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_1502	Caractere binário inválido na string '{{ 0 }}' (todos devem ser 0 ou 1).	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_161	Argumento {{ 0 }} inválido para o comando {{ 1 }}. Argumentos válidos: {{ 2 }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_162	Argumento obrigatório {{ 0 }} para o comando {{ 1 }} não fornecido.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.

Código de erro	Mensagem	Solução
UTIL_163	Era esperado um objeto array.	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_164	Falha ao analisar intervalo [limite_inferior, limite_superior].	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_2	Erro interno, local: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_201	Não é possível criar um intervalo de tempo com valor negativo {{ 0 }}	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_3	Ponteiro nulo, local: {{ 0 }}:{{ 1 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_301	{{ 0 }}: valor {{ 1 }} viola o limite inferior {{ 2 }} (tolerância {{ 3 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_302	{{ 0 }}: valor {{ 1 }} viola o limite superior {{ 2 }} (tolerância {{ 3 }})	Ajuste as suas entradas (por exemplo, texto, argumentos de função, caixas de seleção) de acordo com a mensagem de erro e, em seguida, tente novamente.
UTIL_4	Valor indefinido para '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
UTIL_51	Não foi possível abrir o arquivo de log, caminho: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.
UTIL_511	Parser de linha de comando: Argumento '{{ 0 }}' não especificado por add_option() ou add_parameter()	Reinicie o controlador.
UTIL_512	Parser de linha de comando: Argumento '{{ 0 }}' foi passado duas vezes.	Reinicie o controlador.
UTIL_513	Parser de linha de comando: Nenhum argumento passado para '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
UTIL_514	Parser de linha de comando: Opção ausente '{{ 0 }}'.	Reinicie o controlador.
UTIL_515	Parser de linha de comando: Entrada '{{ 0 }}' não existe.	Reinicie o controlador.
UTIL_516	Parser de linha de comando: Uma entrada '{{ 0 }}' já existe como '{{ 1 }}'.	Reinicie o controlador.
UTIL_52	Tentativa duplicada de instalação do log {{ 0 }}, só pode ser instalado uma vez.	Reinicie o controlador.

Código de erro	Mensagem	Solução
UTIL_53	O log {{ 0 }} deve ser instalado antes de ser usado.	Reinicie o controlador.
UTIL_59901	Erro de teste, argumento: {{ 0 }}	Reinicie o controlador.