

**表 題** C0152「ロボット本体の製造番号不一致」エラー発生時の対応方法について

**適用機種** FRシリーズ

三菱電機産業用ロボットMELFAに格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。  
本テクニカルニュースでは、C0152「ロボット本体の製造番号不一致」エラー発生時の対応方法についてご説明します。

## 1. 対象機種

FRシリーズ

## 2. C0152「ロボット本体の製造番号不一致」エラーについて

電源投入時にロボットコントローラ(以下、RC)は、RC内に格納されているロボット本体製番データとRCに接続されたロボット本体製番データの一致性を確認し、異なる場合にC0152エラーを発生させる仕様となっています。これは、パラメータ設定やプログラム作成して生産設備として立ち上げた後に、RCとロボット本体の組合せを誤って接続すると、本来と異なる設定およびプログラムで実行され、生産設備に損傷を加えることを防ぐために実施しております。

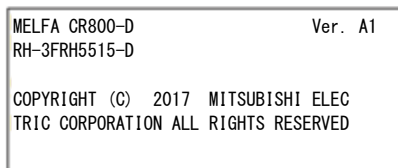
## 3. C0152「ロボット本体の製造番号不一致」エラー発生時の対応について

意図的にRCとロボット本体の組合せを変更し、C0152エラーが発生した場合は【添付資料-1～3：RC内のロボット本体製番データの書き込み方法】のいずれかの方法を実施ください。

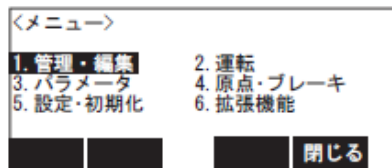
ロボットをご購入後、エラー (C0152 : ロボット本体の製造番号不一致) が発生した場合は、

以下の手順に従って、パラメータ : RB SERIAL にロボット本体のシリアル番号を入力してください。

- 1) T/B の [RESET] キーを押して、T/B のエラーを解除します。
- 2) T/B の [EXE] キーを押してメニュー画面を表示します。



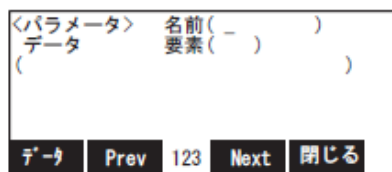
メニュー画面の表示 [EXE]



- 3) メニュー画面で [3] キーを押すと、パラメータ画面を表示します。



パラメータの選択 [3]



- 4) 名前に "RB SERIAL" を入力します。



名前の入力 [R], [B], [S], [E], [R], [I], [A], [L], [I]  
確定 [EXE]

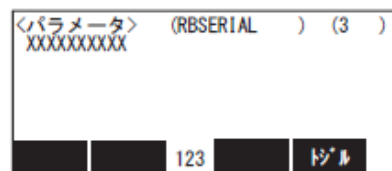


- 5) "データ" に対応するファンクションキー ([F1]) を押して、シリアル番号を表示します。



データの設定 [F1]

ロボット本体に記録されているシリアル番号が表示されます

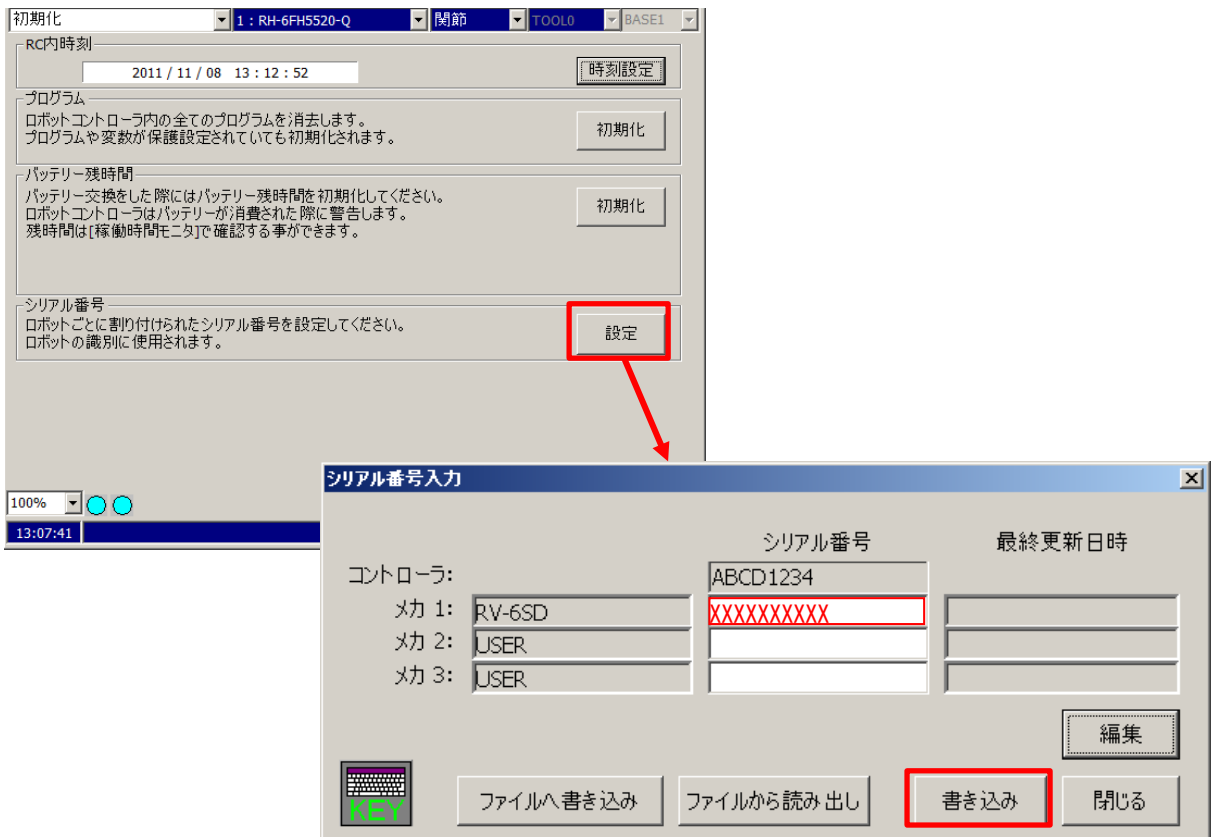


確定 [EXE]  
(キャンセルの場合は [F4])

シリアル番号はそのまま確定 [EXE] してください

[EXE] キーを押すとブザーが鳴って値を確定し、パラメータの表示画面に戻ります。

【添付資料- 2 : RC内のロボット本体製番データの書込み方法 (R56TBの場合)】  
R56TBの場合は、初期化—シリアル番号画面から、そのまま書き込みを実施ください。



【添付資料- 3 : RC内のロボット本体製番データの書込み方法 (RT Toolbox3の場合)】  
RT Toolbox3の場合は、初期化—シリアル番号画面から、そのまま書き込みを実施ください。

