

DNEアラートコード表（DNE5以降が対象です。DNE4.8系まではアラートは上記項目全てBL10-SL5W になります。）

2024年8月12日

| アラートコード表記 | バッテリーランプ表示内容 | | 速度モードランプ表示内容 | ロボットのアラート検知契機 | MT=メモリトレース | LT/HW=ライントレース/ハイウェイ | FM=自動追従 |
|-----------|--------------|-------|--------------|--|---|--|-----------------------------------|
| BL1-SL5W | | 1個点滅 | | 走行機能の起動設定不備 | メモリトレース用センサ設定が設定されていない、MAPファイル存在しない 記憶と再生におけるファイルバージョン違い、センサ構成違い | ライントレース用センサが設定されていない | <未設定> |
| BL2-SL5W | | 2個点滅 | | 走行機能の初期計算の条件が悪い | 走行開始地点が指定された記憶に対して位置がズレている、間違ってる ループ、リスト再生の接続がズレてる、間違ってる | ラインが存在しない、劣化など | ターゲットが検知エリア（正面など）に不在 |
| BL3-SL5W | | 3個点滅 | | <未設定> | <未設定> | | |
| BL4-SL5W | | 4個点滅 | | 走行機能の動作中の目標条件悪化 | マッチングスコア悪化、 ルート逸脱、環境の変化が大きすぎる | ラインをロスト、ハイウェイマーカの劣化 | ターゲットをロスト、ターゲットが遠すぎる、 形状がおかしい等 |
| BL5-SL5W | | 5個点滅 | | 走行機能の動作中の周辺状況悪化 | メモリトレース用センサが遮蔽された、位置 決め走行における不具合 | 分岐の指示がない状態で分岐路が検知された (分岐路の自動直進機能が無い場合に限り) | <未設定> |
| BL6-SL5W | | 6個点滅 | | 内側障害物検知 | センサ汚れ、ノイズ、ケーブル等垂れて障害物を検知するセンサに近距離（車体内側範囲）で干渉 | | |
| BL7-SL5W | | 7個点滅 | | <未設定> | <未設定> | | |
| BL8-SL5W | | 8個点滅 | | 外部要因で走行が打ち切られたが、致命的な状況ではない IO2入力かつIF基板の非常停止回路を使用しない停止 | バンパセンサや無線停止ボタンによる停止 | | |
| BL9-SL5W | | 9個点滅 | | 外部要因で走行が打ち切られ、要因を確認してから再使用したほうがいい | 自動走行中にジョイスティックが少し倒れている状態が数秒間継続している（蛇腹を挟み込んだ等） | | |
| BL10-SL5W | | 10個点滅 | | 未分類な要因 | 上記に該当しない未分類なアラートが発生した場合はこの表示になる。 (DNE4.8系まではアラートは上記項目全てこのBL10-SL5W になります。) | | |

※BL9-SL5WはDNE5.0.1.0.0以降で新設されました。

※バッテリーランプは点滅していないが、ピピと鳴る（表示灯がある場合赤線に点灯）する場合は障害物検知、もしくは上記のBL4-SL5W（目標条件悪化）になる手前のアラーム状態です。