

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。）

2025年7月25日

※ **トラブル対応フロー**によってエラーとアラートを分類できます。くれぐれも見間違いにご注意ください。
 エラーコードはバッテリーランプと速度モードランプの一方または両方が点滅と消灯で構成され、操作によって手動操縦に切り替えることはできません。
 アラートコードは速度モードランプがウェア状態構成され、操作によって手動操縦に切り替えることができます。

※ バッテリーランプは点滅していないが、ピビと鳴る（表示灯がある場合赤緑に点灯）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。

※ アラームが鳴ったり、またはアラームすら鳴らないが動きが悪いと感じる場合には、各機能走行中にブラウザのLIDARビューを開き、センサデータに異常がないかを確認してください。具体的な確認方法は、別紙資料：ブラウザLIDARビューを用いた車体内部障害物の確認方法を参照してください。

※ またはアラームすら鳴らないが動きが悪く、センサデータにも異常が見られない場合は、モータが動作しづらくなっている恐れがあります。

※ BL9-SL5WはDNE5.0.1.0.0以降で新設されましたが、DNE5.3.0.2.2以降で廃止されました。

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	アラート内容	原因			処置		
					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	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>	メモリトレース用センサのパラメータ設定を確認、再度記憶走行を行い、記憶し直す	ライントレース用センサが取り付けられていることを確認後、パラメータ設定を実施する	<未設定>
BL2-SL5W	●●○○○○○○○○○	2個点滅		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、間違っている ループ、リスト再生の接続がズレている、間違っている	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	取扱説明書に記載されたメモリトレースの記憶方法も参照しながら、本製品の底点が一致するようにできるだけ正確にスタート位置に本製品を配置	ラインをまたぐように本製品を配置、ラインが劣化している場合は推奨品へ交換 ラインに汚れが付着している場合は清掃	ターゲットは本製品の正面に立ち、自動追従の開始操作を再度行う	
BL3-SL5W	●●●○○○○○○○○○	3個点滅		<未設定>	<未設定>	<未設定>	<未設定>	<未設定>	<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、ターゲットが通すぎる、形状がおかしい等	走行を停止し、再度記憶走行を行い、記憶し直す	1. ラインの状態を確認 ラインが途中で途切れていないかを確認。途切れがある場合は、隙間がないようにラインを正しく敷き直す。またライントレースの場合は、ラインの曲がり方が急すぎて見失う場合があります。ラインの曲率を緩やかにするか、見失わないよう調整することも実施する。 2. ライン・マーカが推奨品か確認 ラインおよびハイウェイマーカが取扱説明書記載の推奨品であるかを確認。推奨品以外を使用している場合は、推奨品を購入し交換。 3. 汚れや劣化の確認 ラインおよびハイウェイマーカが汚れていないかを確認。汚れている場合は清掃を行い、汚れが取れない・劣化が見られる場合は新品に交換。 4. 上記を実施しても改善しない場合 推奨品かつ新品のライン・マーカを使用しても走行できない場合は、周囲の床面を清掃し、周囲の床面にある標示等を覆った状態で再度走行を確認。それでもアラートが再発する場合は、購入元までご相談ください。	ターゲットは本製品の正面に立ち、自動追従の開始操作を再度行う
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る）	<未設定>	走行を停止し、再度記憶走行を行い、記憶し直す	TBD	<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			1. ブラウザLIDARビューを用いて、センサの周りに障害物がないことを確認してください（具体的な手順は、別紙資料：ブラウザLIDARビューを用いた車体内部障害物の確認方法を参照してください）。特に積載物から紐等が垂れていないことを確認してください。 2. センサに汚れが付着している可能性があるため、取扱説明書に記載されたレーザセンサのお手入れをご覧ください、センサのクリーニングを実施 3. 解決しない場合に、外損を伴う故障は保証期間内でも有償対応。保守サービスへ状況を詳細説明			
BL7-SL5W	●●●●○○○○○○○	7個点滅	<未設定>	<未設定>	<未設定>	<未設定>	<未設定>	<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	パンパセッサや無線停止ボタンによる停止			ジョイスティックを操作し再走行			
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良い	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 ⇒ <DNE5.2.4.5.0以降でアラートからアラームに変更>			ジョイスティックを中央に戻す			
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。)			購入元へご相談ください			