

手動モード時(ダイレクトティーチング無効)に操作可能な内容

✓：操作可能 -：操作不可能

大分類	小分類	ネログエイン	オペレーション	プログラミング (機能制限)	プログラミング	メンテナンス	リスクアセスメント
アカウント管理	アカウント追加削除、権限、パスワード変更	-	-	-	-	-	✓
	自身のアカウントのパスワード変更		✓	✓	✓	✓	
設備運転	非常停止SW	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	操作盤からのプログラム起動	-	-	-	-	-	-
	状態の確認		✓	✓	✓	✓	✓
ロボット操作	モード切替(自動/手動)	-	-	✓		✓	✓
	エラークリア						
	マニュアルリセット						
	モータOn/Off						
	外部速度						
	動作モード切替(各軸、X-Y、Tool)						
	座標系選択(ツール番号、ワーク番号)			-	✓	-	-
	座標系定義変更(ツール定義、ワーク定義、ベース定義)					✓	
	重さ選択(ワークピース番号)					✓	
	重さ定義変更(ツールウェイト、ワークピースウェイト)			-		-	
	エリア定義変更			(*1)		✓	
	ダイレクトティーチング有効/無効						
	手動操作					✓	
	変数移動						
	I/O操作(ON/OFF)					-	
	リカバリ(位置、力の範囲外からの復帰)					✓	
プログラム操作	プログラム起動/瞬時停止/ステップ停止/サイクル停止	-	-		✓	-	-
プログラミング	プログラムの編集(新規作成、削除、コピー、貼り付け、編集)	-	-	-	✓	-	-
	変数変更						
	マシンロックOn/Off						
	軸設定:アームグループとリンク情報						
	各種パラメータの変更					✓	
メンテナンス	拡張機能の追加/削除	-	-	-	-	✓	-
	エンコーダ基準位置の編集/リセット						
	CALSET						
	位置制限機能の無効化(基準位置異常からの復帰)						
	ブレーキ解除						
	軸設定:アームグループとリンク情報以外						
	最大加速度設定						
	XAEデータ削除						
	バージョンアップ許可						
	システム設定(VRC設定)						
リスクアセスメント	自動ログアウト時間設定	-	-	-	-	-	✓
	マニュアルリセットメッセージ						
	シーン共通設定						
	シーン別設定						

*1: 設定により、操作可能/操作不可能を選択できる。