

手動モード時(ダイレクトティーチング有効)に操作可能な内容

✓：操作可能 -：操作不可能

大分類	小分類	未ログイン	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			(*1)	✓					
	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。