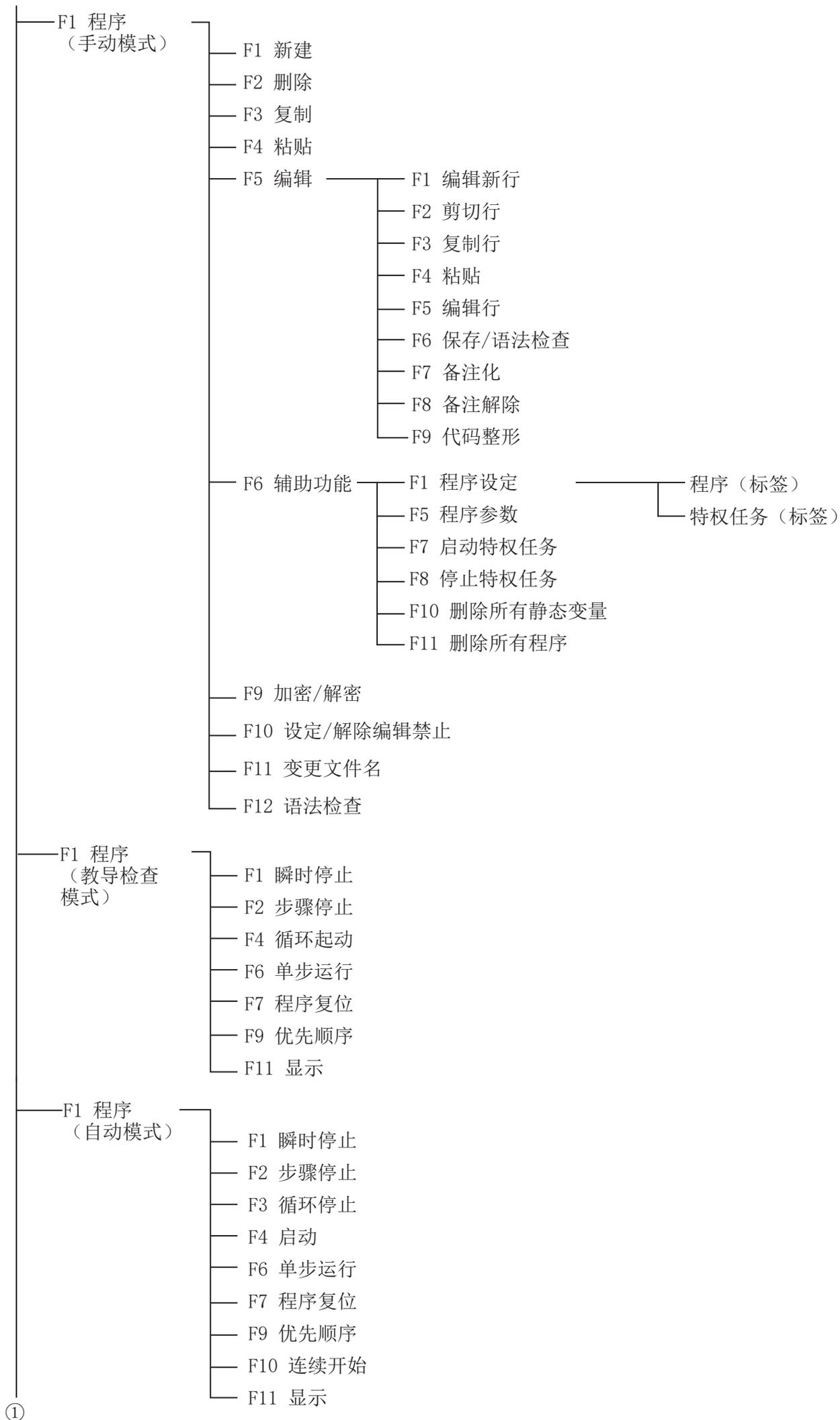


基本画面



F2 机械臂

F1 切换显示

F2 力量控制

F3 伺服状态

监视器(标签)

控制 Log(标签) — F6 设定

伺服 log(标签) — F6 设定

预计(标签)

F4 变量

F1 上一页

F2 下一页

F3 选择编号

F4 移动 (仅P、J、T)

F5 编辑

F6 获取位置 (仅P、J、T)

F8 复制

F9 粘贴

F10 切换显示

F11 Robot

F12 辅助功能 — F1 变量使用数

F2 变量全部删除

F6 辅助功能

F1 使用条件

F2 碰撞/干扰 — F1 碰撞检测

F2 虚拟栅栏

F3 工具 — F4 简单教导

F4 工件 — F4 简单教导

F5 区域 — F4 简单教导

F7 详细

F6 路径点

F7 显示设定

F8 直接教导 (仅4轴)

F9 Z平衡 (仅4轴)

F10 基准 — F4 简单教导

F11 排他控制

F12 维护

F1 制动器

F2 编码器 — F1 编码器信息

F7 编码器复位

F8 编码器ID设定

F9 编码器基准位置

F3 激励器单元

F7 CALSET (仅维护) — F1 CALSET

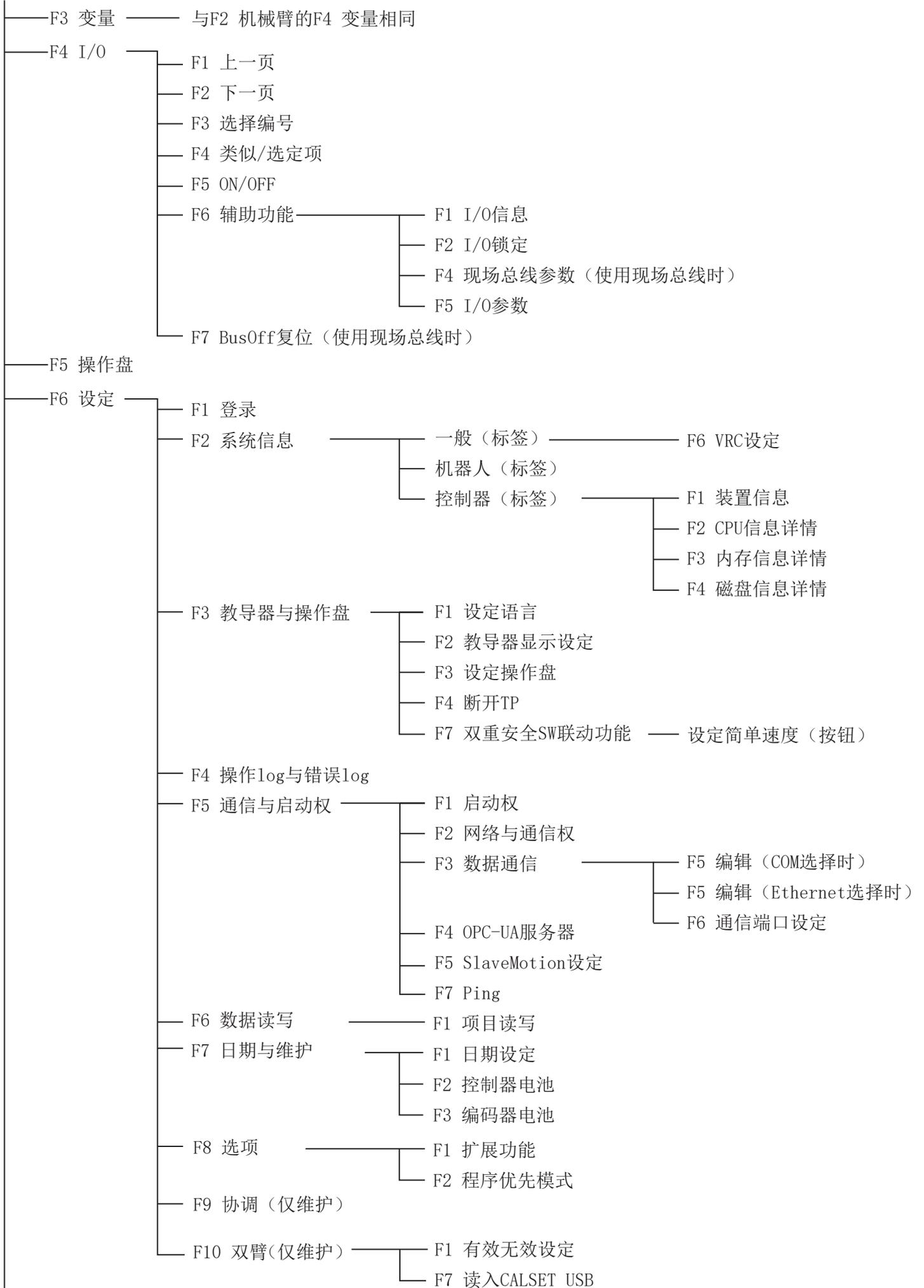
F2 CALSET数据复原

F3 输入数值

F8 动作范围

F9 设定R轴动作范围 (仅XR)

F12 服务功能 (仅维护) — F1 最大加速度



③

