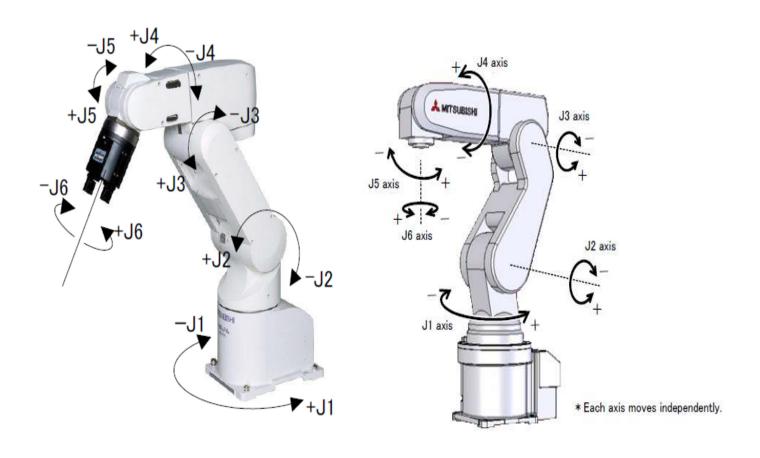
1-2JOG 軸的定義

詳見 ROBOT 範例\ JOG 軸的定義 bfp-a8904g.pdf

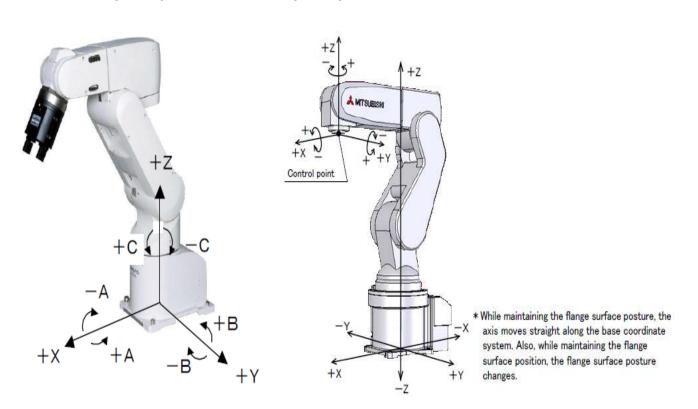
內容

內容	1
XYZ JOG (直角(迪卡爾座標系統)坐標) XYZ 以 mm 為單位,ABC 以角度為單位	
WORK JOG XYZ 以 mm 為單位,J4、J5、J6 以角度為單位	
TOOL JOG (工具) XYZ 以 mm 為單位,ABC 以角度為單位	
3 – AXIS XYZ JOG XYZ 以 mm 為單位,J4、J5、J6 以角度為單位	
CYLNDER JOG XZ以 mm 為單位,YABC 以角度為單位	
CILINDLN JUU AL以IIIII 祠里证,IADC以門反祠里证	. 4

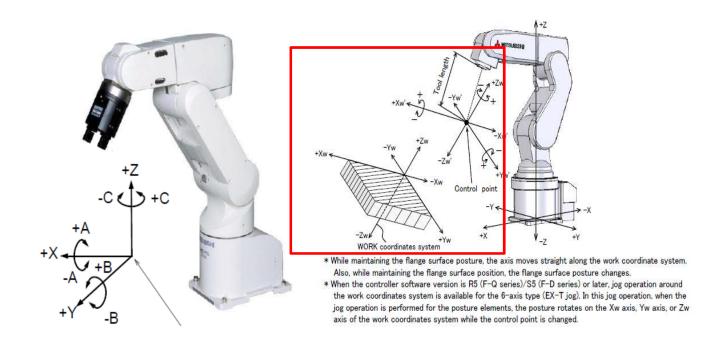
JOINT JOG (關節) 以角度為單位



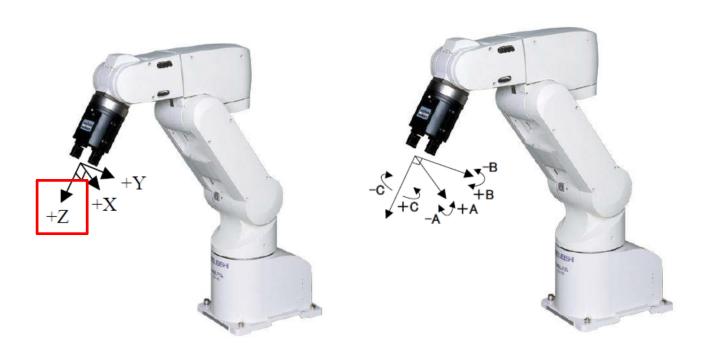
XYZ JOG (直角(迪卡爾座標系統)坐標) XYZ 以 mm 為單位, ABC 以角度為單位



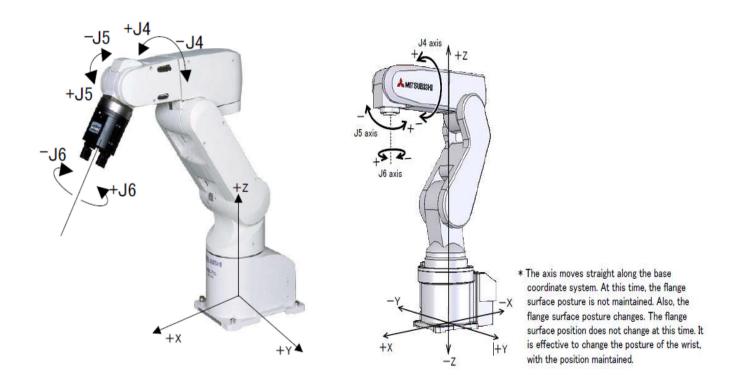
WORK JOG XYZ 以 mm 為單位, J4、J5、J6 以角度為單位



TOOL JOG (工具) XYZ 以 mm 為單位, ABC 以角度為單位



3 - AXIS XYZ JOG XYZ 以 mm 為單位, J4、J5、J6 以角度為單位



CYLNDER JOG XZ以 mm 為單位,YABC 以角度為單位

