

Lista funkcjonalności przycisków pilota

1. ESC :: Wychodzi z otwartego menu lub listy programów do widoku domyślnego (widoku programu).
2. ENABLE MOVE :: Niewykorzystywany.
3. PREV :: Spełnia funkcję klawisza backspace w polach wprowadzania.
4. PLAY :: Uruchamia program.
5. STOP :: Zatrzymuje program.
6. RESET :: Resetuje niektóre błędy.
7. STEP MODE :: Przełącza robota między krokowym i normalnym trybem wykonania programu.
8. SPEED UP :: Podnosi globalną prędkość działania robota.
9. SPEED DOWN :: Obniża globalną prędkość działania robota
10. MENU :: Otwiera lub zamyka główne menu.
11. UP ARROW :: Wybiera opcję powyżej.
12. LEFT ARROW :: Wybiera opcję na lewo.
13. RIGHT ARROW :: Wybiera opcję na prawo.
14. DOWN ARROW :: Wybiera opcję poniżej.
15. 7 :: klawisz numeryczny 7
16. 8 :: klawisz numeryczny 8
17. 9 :: klawisz numeryczny 9
18. 4 :: klawisz numeryczny 4
19. 5 :: klawisz numeryczny 5
20. 6 :: klawisz numeryczny 6
21. 1 :: klawisz numeryczny 1
22. 2 :: klawisz numeryczny 2
23. 3 :: klawisz numeryczny 3
24. 0 :: klawisz numeryczny 0
25. . :: klawisz wstawiający separator decymalny
26. - :: Niewykorzystywany.
27. TELEPORT :: Teleportuje użytkownika do środka i na zewnątrz o ile jest to możliwe.
28. ACK :: Powoduje przejście do następnego kroku, o ile jest to możliwe.
29. MOVE TO :: Przenosi tok wykonania programu do wskazanej instrukcji i wykonuje ruch do punktu jeśli jest to instrukcja ruchu.
30. JUMP LINE :: Niewykorzystywany.
31. TOOL ON :: Zamyka chwytak.
32. TOOL OFF :: Otwiera chwytak.
33. REC :: Zastępuje współrzędne punktu w obecnej linii, obecnymi współrzędnymi chwytka.
34. ENTER :: Zatwierdza opcje, zmienia parametry instrukcji.
35. X- J1- :: Porusza oś X w ruchu liniowym lub pierwszym przegubem w przegubowym.
36. X+ J1+ :: Porusza oś X w ruchu liniowym lub pierwszym przegubem w przegubowym.
37. Y- J2- :: Porusza oś Y w ruchu liniowym lub drugim przegubem w przegubowym.
38. Y+ J2+ :: Porusza oś Y w ruchu liniowym lub drugim przegubem w przegubowym.

- 39. Z- J3- :: Porusza osią Z w ruchu liniowym lub trzecim przegubem w przegubowym.
- 40. Z+ J3+ :: Porusza osią Z w ruchu liniowym lub trzecim przegubem w przegubowym.
- 41. RX- J4- :: Obraca oś X w ruchu liniowym lub porusza czwartym przegubem w ruchu
- 42. RX+ J4+ :: Obraca oś X w ruchu liniowym lub porusza czwartym przegubem w ruchu przegubowym
- 43. RY- J5- :: Obraca oś Y w ruchu liniowym lub porusza piątym przegubem w ruchu przegubowym.
- 44. RY+ J5+ :: Obraca oś Y w ruchu liniowym lub porusza piątym przegubem w ruchu przegubowym.
- 45. RZ- J6- :: Obraca oś Z w ruchu liniowym lub porusza szóstym przegubem w ruchu przegubowym.
- 46. RZ+ J6+ :: Obraca oś Z w ruchu liniowym lub porusza szóstym przegubem w ruchu przegubowym.
- 47. TOOL NUM :: Niewykorzystywany.
- 48. COORD :: Zmienia tryb ruchu i układ odniesienia ruchu robota (Przegubowy / liniowy w odniesieniu do bazy / w odniesieniu do chwytaka).
- 49. HELP :: Restartuje audio lektora oraz film instruktażowy.
- 50. KEYBOARD :: Otwiera i zamyka klawiaturę wirtualną.

Aktualna mapa przycisków:

