

Organizacja menu pilota:

1.MENU

a. Insert point

- i. J – Joint :: Tworzy nowy punkt w programie i wstawia instrukcję ruchu przegubowego do tego punktu
- ii. L – Linear :: Tworzy nowy punkt w programie i wstawia instrukcję ruchu liniowego do tego punktu

b. Instructions

- i. Insert comment :: Wstawia linię komentarza
- ii. Comment / uncomment line :: Zakomentowuje / Odkomentowuje linię
- iii. Digital IN :: Wstawia instrukcję typu Digital IN
- iv. Digital OUT :: menu nieaktywne
- v. Tool ON :: Wstawia instrukcję typu use tool zamykającą narzędzie
- vi. Tool OFF :: Wstawia instrukcję typu use tool otwierającą narzędzie
- vii. Delay :: Wstawia instrukcję typu Delay

c. Edit

- i. Insert lines below :: Wstawia puste linie poniżej obecnej linii
- ii. Insert lines above :: Wstawia puste linie powyżej obecnej linii
- iii. Copy :: Kopiuje obecną linię
- iv. Paste :: Wkleja skopiowaną lub wyciętą linię
- v. Cut :: Wycina linię
- vi. Delete :: Usuwa linię

d. Current position

e. Program

- i. New :: Tworzy nowy program
- ii. Current :: Wraca do obecnie wybranego programu
- iii. Duplicate... :: Otwiera listę programów pozwalając wybrać program do duplikacji
- iv. Remove... :: Otwiera listę programów pozwalając wybrać program do usunięcia
- v. Rename :: Pozwala zmienić nazwę i opis programu

f. TCP calibration

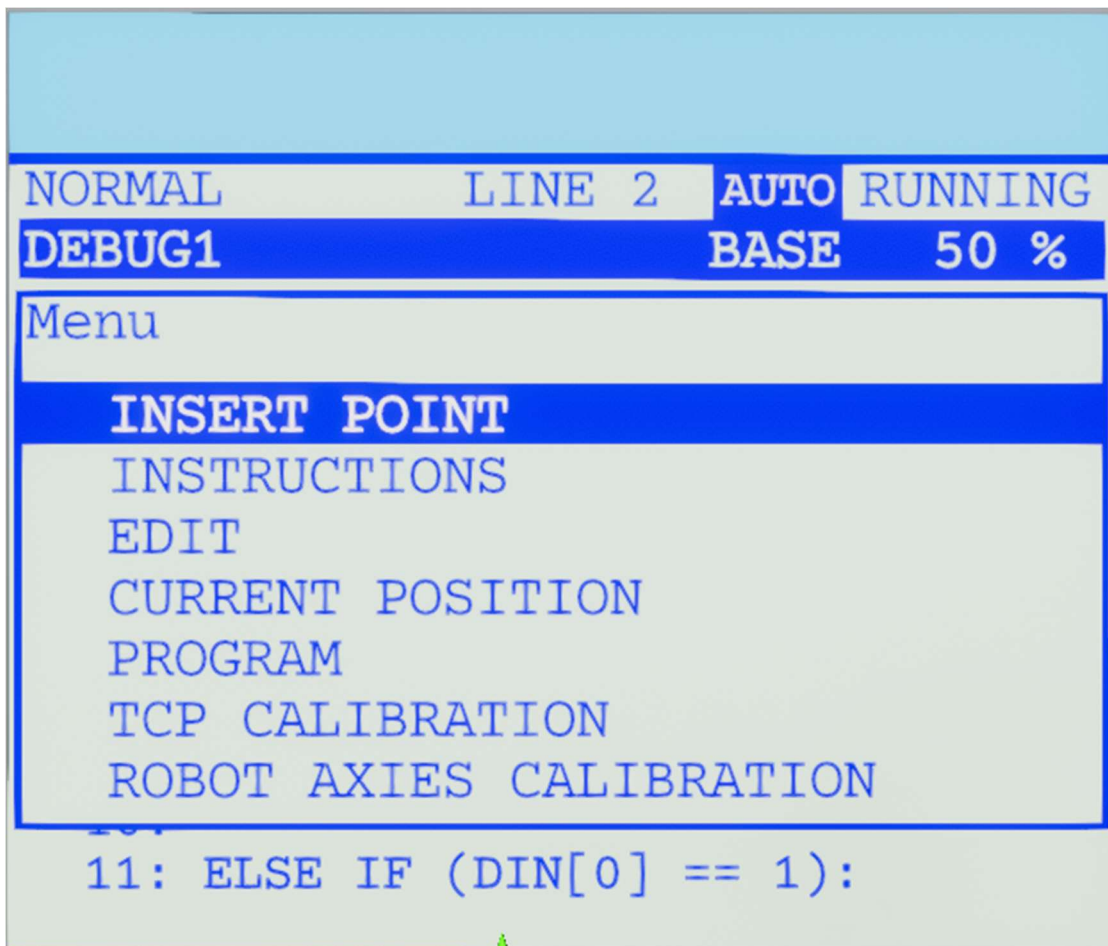
- i. - :: Menu nieaktywne

g. Robot axis calibration

- i. - :: Menu nieaktywne

2. PROGRAM LIST

- a. Lista wszystkich programów użytkownika. Po zaznaczeniu, program otwieramy przyciskiem ENTER.



3.

4.

Rys. 1 Widok głównego menu pendanta