SET NO.	Set yalue	Functions	SET NO	Set 'value			Functions
#6500		SCALLING MULTI numerator	#6540	1 1111111111111111111111111111111111111	χ		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
#6501		SCALING MULTI denominator	#6541		Y	WORK (OORDINATE SYSTEM 5
#6502			#6542		Z	G58	
#6503			#6543		41		
#6504			#6544				
#6505			#6545				
#6506		G76/77 ANGLE "1"=0.001deg	#6546		ΧŊ		
#6507		TLM BIAS VALUE	#6547		+ · - · } -		OORDINATE SYSTEM 6
#6508		TLM DISTANCE TO ZERO POINT	#6548			G59	
#6509			#6549		4		
#6510		XI STORED STROKE LIMIT 2	#6550	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<u> </u>		
#6511		Y) G22	#6551		ļ		
#6512 #6513		Z/ (+) SIDE BOUNDARY VALUE	#6552 #6553		X	COORDI	NAME HAT HES THEN OUTD
		X	ļ -		1		NATE VALUES WHEN SKIP
#6514		Y (G22	#6554	<u></u>	+ +	SIGNAL	, IS ON
#6515		Z) (-) SIDE BOUNDARY VALUE	#6555		4		
#6516		X	#6556		ļ		
#6517		Y WORK COORDINATE SYSTEM 1	#6557		ļ		
#6518		Z (G54	#6558		ļ		
#6519		4)	#6559				
#6520			#6560		F0 1	FEED	
#6521			#6561		F1 1	FEED	
#6522		Χ	#6562		F2 J	FEED	
#6523		Y WORK COORDINATE SYSTEM 2	#6563		F3 1	FEED	
#6524		z (c55	#6564		F4 1	FEED	F1-DIGIT COMMAND
#6525		4)	#6565		F5 1	FEED >	"1" = 0.1 mm/min
#6526		•	#6566		F6 1	FEED	
#6527			#6567		F7 1	FEED	
#6528		x)	#6568			FEED	
#6529		y WORK COORDINATE SYSTEM 3	#6569		 	FEED	. <u>. </u>
			 		1 5	LEEDA	
#6530		Z G56	#6570	····-			
#6531		4)	#6571				
#6532			#6572		ļ		
#6533			#6573		ļ		
#6534		x)	#6574				
#6535		Y WORK COORDINATE SYSTEM 4	#6575		ĺ		
#6536		Z (G57	#6576				
#6537		4)	#6577		 		
#6538			#6578				
			#6579				