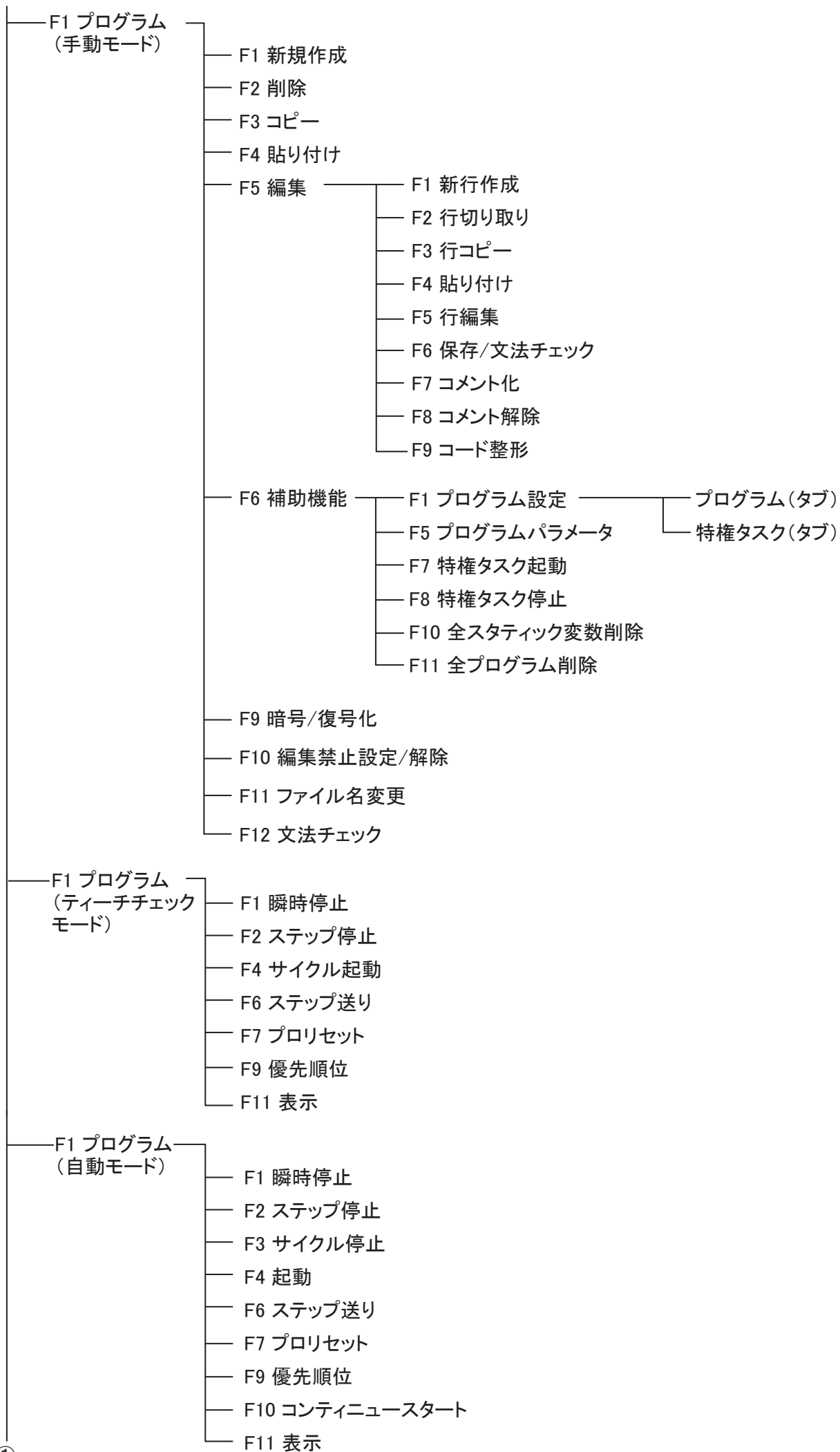


## 基本画面



## F2 アーム

F1 表示切替

F2 力制御

F3 サーボ状態

モニタ(タブ)

制御ログ(タブ) — F6 設定

サーボログ(タブ) — F6 設定

予想(タブ)

F4 変数

F1 前ページ

F2 次ページ

F3 番号選択

F4 移動(P,J,Tのみ)

F5 編集

F6 位置取込(P,J,Tのみ)

F8 コピー

F9 貼付け

F10 表示切替

F11 ロボット

F12 補助機能

F1 変数使用数

F2 変数全削除

F6 補助機能

F1 使用条件

F2 衝突/干渉

F1 衝突検出

F2 バーチャルフェンス

F3 ツール

F4 簡単教示

F4 ワーク

F4 簡単教示

F5 エリア

F4 簡単教示

F7 詳細

F6 経路点

F7 表示設定

F8 ダイレクトティーチ(4軸のみ)

F9 Zバランス(4軸のみ)

F10 ベース

F4 簡単教示

F11 排他制御

F12 保守

F1 ブレーキ

F2 エンコーダ

F1 エンコーダ情報

F7 エンコーダリセット

F8 エンコーダID設定

F9 エンコーダ基準位置

F3 ドライバユニット

F7 CALSET(メンテナのみ)

F1 CALSET

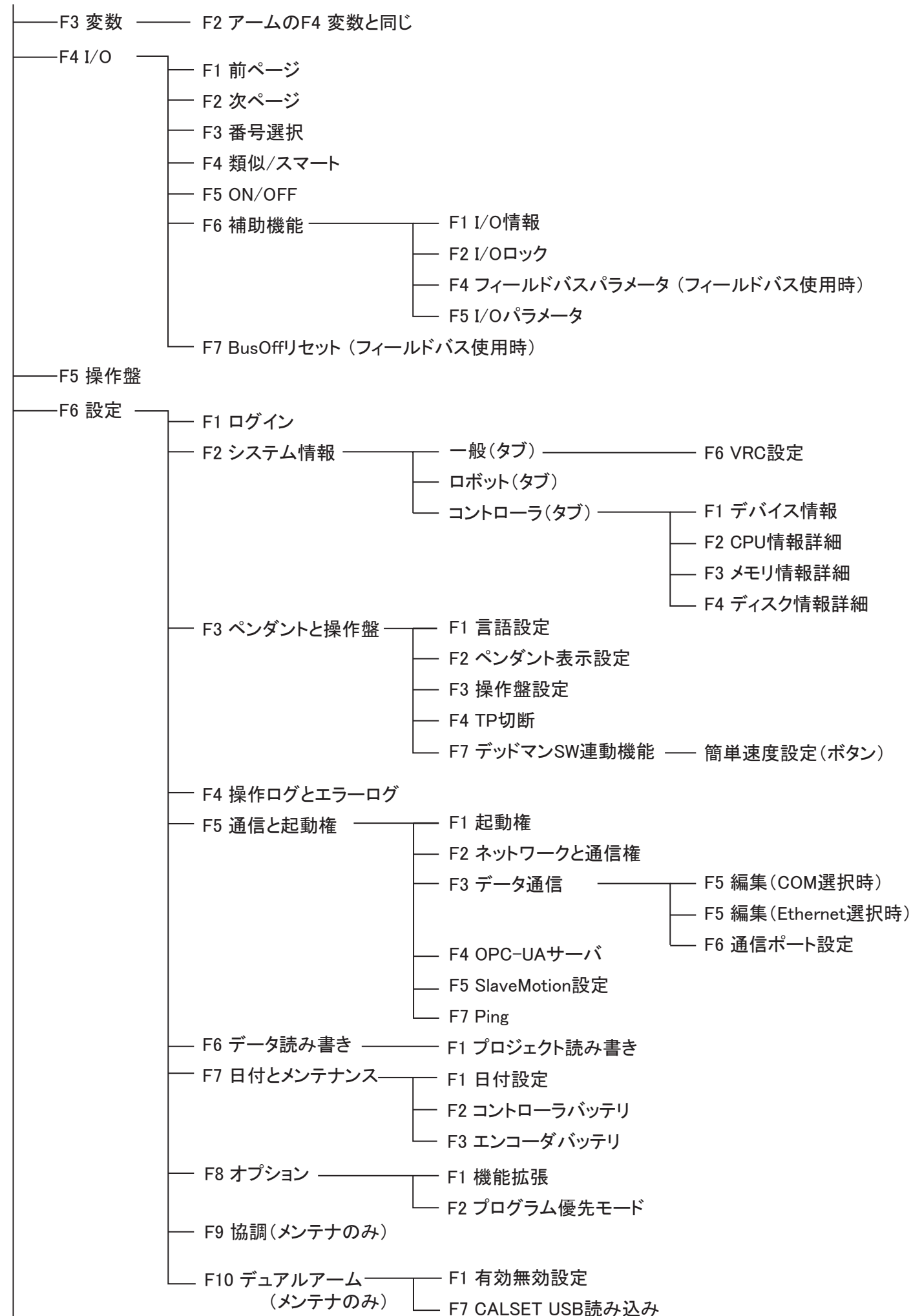
F2 CALSETデータ復旧

F3 数値入力

F8 動作範囲

F9 R軸動作範囲設定(XRのみ)

F12 サービス機能(メンテナのみ) — F1 最大加速度



③

