*3 : バージョンが記載されている場合、そのバージョン以降で使用可能です。 動作モード (*1) ユーザレベル (*2)								
	到TF	L F				(TZ)	3)	
メニューツリー	自	手動	ティーチチェック	オペワータ	プログラマ	ナーンメ	バージョン (*3)	
F1 プログラム					•	•		
F1 新規作成 F5 編集	-		-	<u>–</u>			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
F2 削除							·····	
F3 コピー	-		-	-				
F4 貼り付け	<u> </u>		-	-				
F5 編集 F6 補助機能				_				
F1 プログラム設定	_		_	Δ	•		,	
F5 プログラムパラメータ 57 性性なスクお動	<u> </u>		<u> </u>	<u> </u>			,	
F7 特権タスク起動 F8 特権タスク停止	<u> </u>		<u>-</u> -)	
F10 全スタティック変数削除	_	•	<u>—</u>	_				
F11 全プログラム削除 F0 時号/復号ル	_		–	<u>–</u>			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
F9 暗号/復号化 F10 編集禁止設定/解除	<u> </u>		<u> </u>	<u>-</u> -			\	
F11 ファイル名変更	_		_	_				
F12 文法チェック	_		_	_				
F1 瞬時停止 F2 ステップ停止		<u> </u>					·····	
F3 サイクル停止		_	_					
F4 起動		_	_					
F4 サイクル起動 F6 ステップ送り	_)	
F7 プロリセット		–					,	
F9 優先順位	•	_		_	•	•		
F10 コンティニュスタート F11 表示		<u> </u>	_				·	
F1 新行作成	_		_	_)	
F2 行切り取り	_		_	-		•		
F3 行コピー F4 貼り付け)	
F5 行編集	_		_	_				
F6 保存文法チェック	_		_	_				
F7 コメント化 F8 コメント解除							·····	
F9 コード整形	-		-	-				
F1 瞬時停止		_						
F2 ステップ停止 F3 サイクル停止		<u>-</u>					,	
F4 起動		_	_	Ŏ	Ŏ	Ŏ		
F4 サイクル起動 F6 ステップ送り	_	_					· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
F7 プロリセット							,	
F9 優先順位		_		_				
F10 コンティニュスタート F2 アーム		_	_				·	
F1 表示切替								
F2 力制御								
F1 表示切替 F2 力制御ログ								
F1 クリア								
F2 記録開始								
F3 記録停止 F4 保存								
F5 表示更新	Ŏ				Ŏ			
F6 設定 F7 Y軸値表示方向切替				Δ			,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	
F/「軸値表示方向切貨 F8表示範囲変更)	
F6 センサ	Ŏ				Ŏ	Ŏ		
F1 センサ設定 F2 IPアドレス設定								
F2 IPアトレス設定 F3 センサ接続							·····	
F7 センサ キャリブレーション	Ŏ	Ŏ			Ŏ	Ŏ		
F6 設定 F12 詳細設定				\triangle				
F12 詳細設定 F3 サーボ状態				$\stackrel{\triangle}{\bullet}$			·····	
F4 変数	•	•	•	<u> </u>	•			
F6 補助機能								

*3 : バージョンが記載されている場合、そのバージョン以降で使用可能です。									
	動作	モード	(*1)	ユーサ	デレベル	· (* 2)			
メニューツリー	自動	手	ィーチチェック	オペレータ	プログラマ	メーンメ	バージョン (*3)		
F1 使用条件			IÈ ●	Δ			`		
F2 衝突/干渉				•			(
F1 衝突検出				Δ					
F3 ツール				Δ					
F1 前ページ F2 次ページ									
F3 番号選択									
F3 番号選択 F4 簡単教示	•		•	_	•				
F1 前ページ				_					
F2 次ページ F2 平日開切				_					
F3 番号選択 F4 点数変更				<u>-</u>					
				<u> </u>					
F6 位置取込				_					
F5 編集		Ō	•	_		Ō			
F4 ワーク				Δ					
F1 前ページ F2 次ページ									
- 12 <u>0</u> 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7									
F4 簡単教示				_					
F1 前ページ		Ō	Ō	_					
F2 次ページ		•	•	_	•	•			
F3 番号選択				_					
F5 編集 F6 位置取込				<u>-</u>					
F5 編集									
F5 エリア				Δ					
F1 前ページ		Ō				Ō			
F2 次ページ 	•								
F3 番号選択 F4 簡単教示				_					
F4 間単数示 F1 前ページ				<u> </u>					
F2 次ページ				_					
F3 番号選択		Ō		_		Ō			
F5 編集				_					
F6 位置取込				<u> </u>					
F5 編集 F7 詳細				Δ					
- ' ' F1 前ページ									
F2 次ページ		•		•	•	•			
F3 番号選択									
F5 編集				_					
F6 経路点 F1 前ページ									
F2 次ページ									
F3 番号選択					Ŏ	Ŏ			
F4 移動				•					
F5 編集				_					
F6 位置取込 F8 コピー				_					
F9 貼り付け				_					
F11 ロボット		Ŏ			Ŏ	Ŏ			
F7 表示設定		•				Ō			
F8 ダイレクトティーチ				_					
F9 Zバランス F10 ベース				Δ					
- 10 ハース - F4 簡単教示									
F1 前ページ					Ō				
F2 次ページ		•				Ō			
F3 番号選択				•					
F4 編集 F5 位置取込				_					
F5 恒				<u> </u>					
F11 排他制御									
l F1 排他エリア					Ō				
F1 前ページ		•	•	•					
F2 次ページ F2 楽号 第4									
F3 番号選択 F5 編集				_					
TJ 補未							J		

NOTE

*3 : バージョンが記載されている場合、そのバージョン以降で使用可能です。									
		モード			 デレベル	(*2)			
メニューツリー	自動	手	イーチチェック	オペレーダ	プログラマ	ナトンメ	バージョン (*3)		
			1						
F2 排他通信設定									
F1 前ページ									
F2 次ページ F2 乗り選択									
F3 番号選択 F5 編集				_					
F12 保守									
F1 ブレーキ		•							
F4 全軸ロック解除									
F6 全軸ロック F2 エンコーダ									
IZ エンコータ F1 エンコーダ情報									
F7 エンコーダリセット				_	_				
F4 全軸未選択				_	_				
F6 全軸選択 F0 エン・・・ グルラルウ				_	_				
F8 エンコーダID設定 F9 エンコーダ基準位置				<u>-</u>	<u>-</u>				
F6 基準位置異常クリア									
F3 ドライバユニット									
F7 CALSET				-	_				
F1 CALSET				-	<u> </u>				
F4 全軸未選択 F6 全軸選択				<u> </u>	<u> </u>				
FO 宝蜘選択 F2 CALSETデータ復旧				<u> </u>					
F4 全軸未選択		•	•	_	_				
F6 全軸選択				_	_				
F3 数值入力				-	-				
F5 編集 F8 動作範囲					_				
F8 劉作範囲 F10 軸設定									
F1 アームグループ				-			,		
F1 前ページ	Ō	Ō		_		Ō			
F2 次ページ				_					
F3 番号選択 F5 編集				<u> </u>					
F2 アーム設定				<u>-</u>	_				
F1 前ページ				-	_				
F2 次ページ				_	_				
F3 番号選択				-	<u> </u>				
F5 値変更 F3 リンク情報				-	_				
F1 前ページ									
F2 次ページ				-					
F3 番号選択				_					
F5 編集				-					
F4 軌道設定 F1 前ページ				<u> </u>	<u> </u>				
F1 前ページ F2 次ページ					<u> </u>				
F3 番号選択	Ŏ	Ŏ		_	_	Ō			
F5 値変更	•	<u> </u>		_	_	<u> </u>			
F5 サーボ設定 				-	_				
F1 前ページ F2 次ページ					<u> </u>				
- 12 久(、) F3 番号選択				_	_				
F5 値変更	Ō	Ō	Ō	_	_	Ō			
F6 モータ設定				_	_				
F1 前ページ F2 次ページ				<u>-</u>					
F2 次ページ F3 番号選択					_				
				_	_				
F7 オートゲインチューニング	•	Ō	Ō	_	_	Ō			
F4 実行				_	_				
F8 アーム有効/無効 F12 ロボット軸範囲設定				<u>-</u>	<u> </u>				
F12 ロハット 日間 日間 日間 日間 日間 日間 日間 日				<u>-</u>	_				
F12 サービス機能 F1 最大加速度				<u> </u>	_				
F3 変数	Ō	Ō	Ō			Ō			
F1 前ページ					•				
F2 次ページ F3 来早選択									
F3 番号選択							J		

*3 : バージョンが記載されている場合、そのバージョン以降で使用可能です。								
	動作	モード T		ユー ⁺	ナレベル T	/ (*2) 	<u>~</u>	
メニューツリー	自	手	(ーチチェック	オペレータ	プログラマ	メンナナ	バージョン (*3)	
							_ `	
F4 移動 F5 編集				_				
F6 位置取込				-				
F8 コピー F9 貼り付け				_				
F10 表示切替		•						
F11 ロボット F12 補助機能								
F1 変数使用数 F5 編集								
F4 I/0								
F1 前ページ F2 次ページ								
F3 番号選択	Ŏ							
F4 擬似スマート F5 ON/OFF								
F5 編集	Ĭ	•					ver1. 4	
F6 補助機能 F1 I/O情報								
F2 I/0ロック								
F4 フィールドバスパラメータ F5 I/0パラメータ				Δ Δ				
F5 操作盤 F6 設定								
F1 ログイン								
F2 システム情報 F3 ペンダントと操作盤								
F1 言語設定								
F2 ペンダント表示設定 F3 操作盤設定				Δ				
F4 TP切断								
F7 デッドマンSW連動機能 F4 操作ログとエラーログ								
F5 通信と起動権								
F1 起動権 F5 編集				<u>-</u>				
F2 ネットワークと通信権 F5 編集								
F3 データ通信								
F5 編集 F6 通信ポート設定				Δ				
F4 OPC-UAサーバ				Δ				
F1 開始 F2 停止				<u> </u>				
F3 再構築				-				
F4 保存 F7 Ping				_			Ver1.7	
F6 データ読み書き F1 プロジェクト読み書き				<u>-</u>				
F1 前ページ				<u> </u>				
F2 次ページ F3 行ジャンプ				_				
F7 日付とメンテナンス	Ģ							
F1 日付設定 F2 コントローラバッテリ				Δ				
F3 エンコーダバッテリ			Ž	Δ				
F8 オプション F1 機能拡張								
F1 前ページ				•				
F2 次ページ F3 番号選択								
F4 削除 F5 追加				_				
F7 ソート切換				_				
F2 プログラム優先モード F9 協調					•			
F8 視覚							1. 5. x	
F1 視覚キャリプレーション F1 前ページ							1. 5. x 1. 5. x	
L DJ V							<u>,</u> ι . ∪ . ∧	

NOTE

*3 : バージョンが記載されている場合、そのバージョン以降で使用可能です。									
	動作	モード	(*1)	ユーサ	チレベル	(*2)			
メニューツリー	自動	手動	ティーチチェック	4ペレータ	プログラマ	メンテナ	バージョン (*3)		
F2 次ページ							1. 5. x		
F3 番号選択							1. 5. x		
F4 変数取込				_			1. 5. x		
F5 編集				_			1. 5. x		
F6 位置取込				_			1. 5. x		
F10 キャリブレーションデータ保存				_			1. 6. x		
F11 キャリブレーション実行				_			1. 5. x		
F7 内蔵視覚							1. 5. x		
F1 ID 切り替え							1. 5. x		
F2 画像保存							1 0		
F5 ソフトトリガ/画像更新							1. 6. x 1. 6. x		
F6 接続/切断 F9 ハンド							1. 0. X		
トラインド番号 F1 ハンド番号									
F3 ジャンプ									
F4 移動				_					
F5 編集				<u> </u>					
F6 位置取込				_					
F12 補助機能									
F1 初期設定									
F1 ハンド番号									
F2 パラメータ				Δ					
F3 特殊仕様パラメータ				<u> </u>	<u> </u>				
F10 トラッキング				_					
F1 トリガ検出開始				_					
F2 トリガ検出停止				-					
F4 スレーブCAL(実行モード) F5 マスタ・スレーブ設定				-					
F12 詳細									
F11 メッセージ出力					_				
F1 前ページ									
F2 次ページ									
F3 番号選択				Ŏ					
F4 クリア		•							
F5 コピー									