

**Zeichen**

#INSIDE, 32  
#INSIDE\_STOP, 32  
#OUTSIDE, 32  
#OUTSIDE\_STOP, 32  
#PGNO\_ACKN, 42  
#PGNO\_FAULT, 43  
#PGNO\_GET, 42  
\$CONFIG.DAT, 57  
\$CUSTOM.DAT, 31  
\$EXT\_START, 38, 52  
\$EXT\_START\$IN[ ], 58  
\$I\_O\_ACTCONF, 38  
\$I\_O\_ACTCONF \$OUT[ ], 58  
\$MACHINE.DAT, 32, 58  
\$POS\_RET, 47, 49  
\$PRO\_I\_O[], 38  
\$STOPMESS \$OUT[ ], 58  
\$TOOL, 33  
\$WORKSPACE, 32

**Zahlen**

5D, 78  
6D, 78

**A**

A, B, C, 68, 75  
Achse(n) der externen Kinematik, 65  
ALARM\_STOP, 49  
Anwender-HALT, 56  
APPL\_RUN, 49  
APPL\_RUN , 57  
Arbeitsraumüberwachung, 17, 31  
Ausschalten der Arbeitsraumüberwachung, 33  
AUT, 49

**B**

Base, 70  
Bedienerschutz, 53  
Benutzerebenen, 10  
Benutzergruppe, 10  
BOF-Version, 30

**C**

CELL.SRC, 38, 50  
CONF\_MESS, 48

Cursor-Tasten, 67, 75

**D**

Daten Ok, 68  
DEF-Zeile, 18  
DRIVES\_OFF, 48  
DRIVES\_ON, 48  
DSE, 19

**E**

E/A Rekonfigurieren, 9  
E/A-Schnittstelle, 38  
E/A-Treiber, 9  
Ein/Ausgänge, 7, 37  
Einstellungen, 13  
ERR\_FILE, 43  
ERR\_TO\_PLC, 50  
EXT\_ERR, 43  
EXT\_PGNO, 42, 43  
EXT\_PGNO.SRC, 50  
EXT\_START, 47  
ExtBase Ok, 63  
EXTERN, 49  
Extras, 16

**F**

Fahrfreigabe, 55  
Fehlerbits, 25  
Funktionen sperren, 11  
Fußpunkt, 62  
Fußpunkt (numerisch), 62, 66

**G**

Geberfehlern, 21  
Generat. Stop, 53  
Greifer, 8  
Grundsystem-Version, 30

**H**

Hilfe, 30  
HOV, 70

**I**

IN\_HOME, 50  
INSIDE\_STOP, 33

**K**

Kinematiknummer, 63

## **L**

Langtexte, 14

LimitedVisibility, 17

## **M**

Meßmarkierung anfahren, 65

MFC-Register, 28

Modul P00, 42

MOVE\_ENABLE, 47

## **N**

NEAR\_POSRET, 49

NOT-AUS, 54

## **O**

Office-BOF, 16

Offset, 62, 69

Offset (numerisch), 62, 73

Offset externer Kinematik, 62, 76

ON\_PATH, 49

OUTSIDE\_STOP, 33

Override, 9

## **P**

Passiver Stop, 57

Paßwort ändern, 14

PERI\_RDY, 49

Peripherie-Schnittstellen, 9

PGNO, 50, 57

PGNO\_ERROR, 50, 57

PGNO\_FBIT, 46, 57

PGNO\_LENGTH, 46, 57

PGNO\_PARITY, 46, 57

PGNO\_REQ, 42, 48, 57

PGNO\_TYPE, 46, 57

PGNO\_VALID, 47, 51

Powermodul Register anzeigen, 24

PRO\_ACT, 50

Prog.-Nr.-Quitt., 51

Punkt übernehmen, 65

## **R**

RDW, 19

RDW Hardware Konfiguration einstellen, 22

RDW Kommunikation überprüfen, 22

RDW Offset und Symmetrie auf Defaultwerte setzen, 29

RDW Offset und Symmetrieabgleich, 21

RDW Phasenverschiebung einstellen, 22

RDW Tabelle anzeigen, 20

RDW-Tabelle auf Festplatte speichern, 29

Referenzwerkzeug, 63

Robotername, 15

Robotertyp, 30

## **S**

Schnittstellenbelegung, 58

Schrittweite Override, 9

Seriennummer des Roboters, 15

SOFTKEYKUKA.INI, 10

Software-Hersteller, 30

Sprache, 13

SPS.SUB, 38

Statustasten, 9

STOPMESS, 48

Submit-Interpreter, 9

## **T**

T1, 49

T2, 49

TCP, 70

## **U**

USER\_SAF, 49

## **V**

Version, 30

## **W**

Werkstück-Koordinatensystem, 70

Werkz.Ok, 64

Werkzeug-Bezugspunkt, 70

Werkzeuganwahl, 16

Wiederanlauf, 53

## **X**

X, Y, Z, 68, 75

## Z

Zugangs-Kennwort, 14