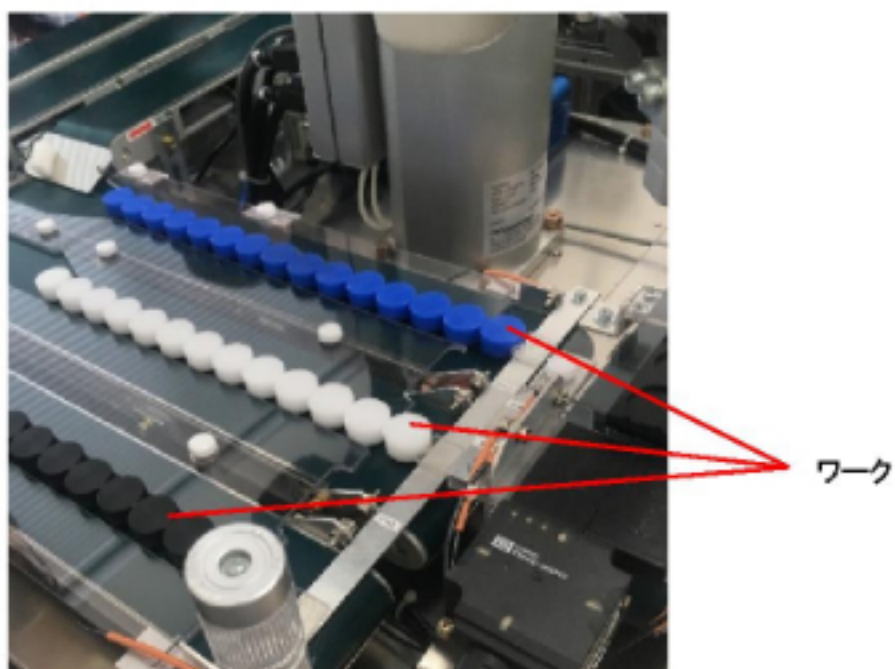


非常停止の解除

1. ロボットアームのゼロイングをします。
2. すべてのワークを指定の色ごとに待機場所に移動します。

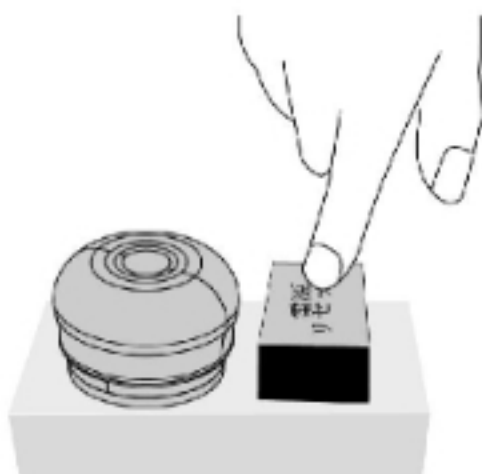


3. <非常停止>を時計方向に回して非常停止を解除します。



作業時要注意！

4. <電源リセット>を押します。



作業手順書へ