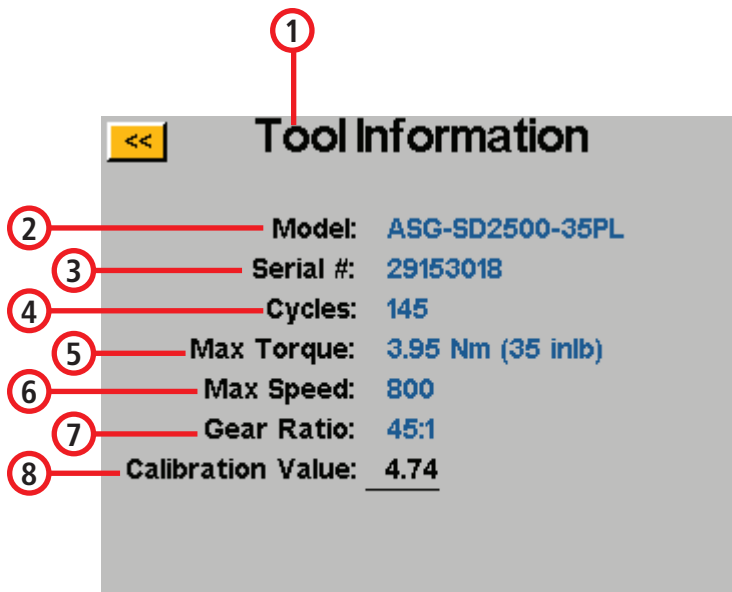
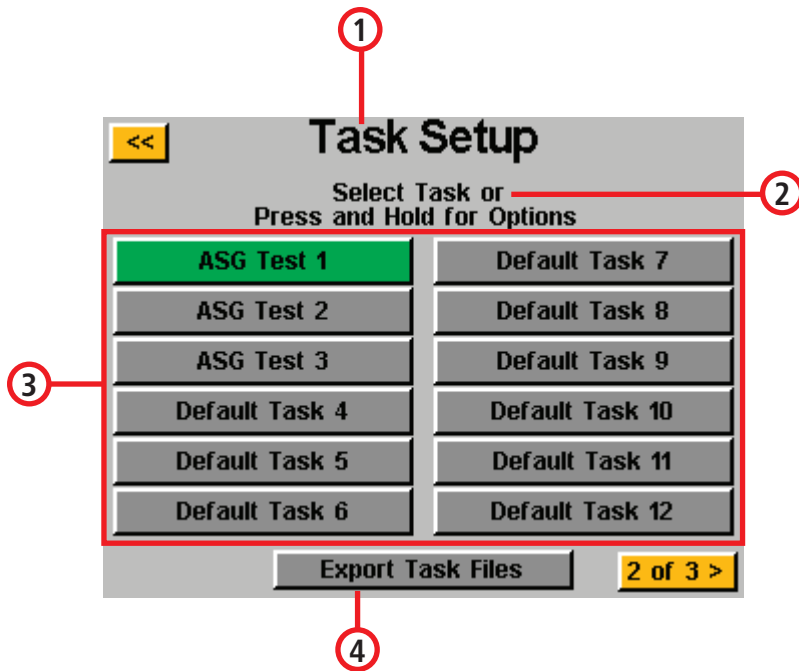


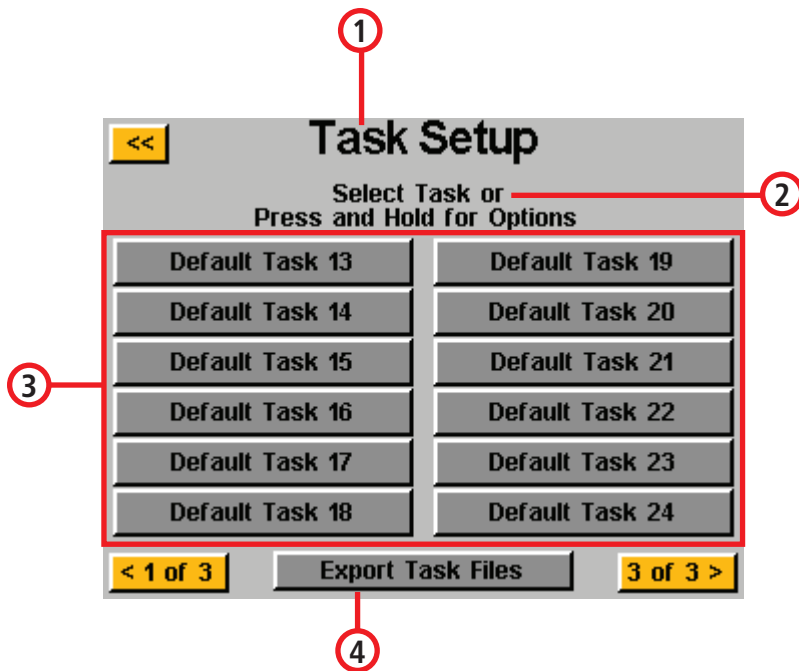
1. Ejecutar herramienta
2. Herramienta
3. Objetivo final
4. Secuencia
5. Listo
6. Nombre del parámetro
7. Configuración
8. Gráfico
9. Datos
10. Repetir
11. Reiniciar
12. Nombre de la tarea
13. Entradas
14. Salidas



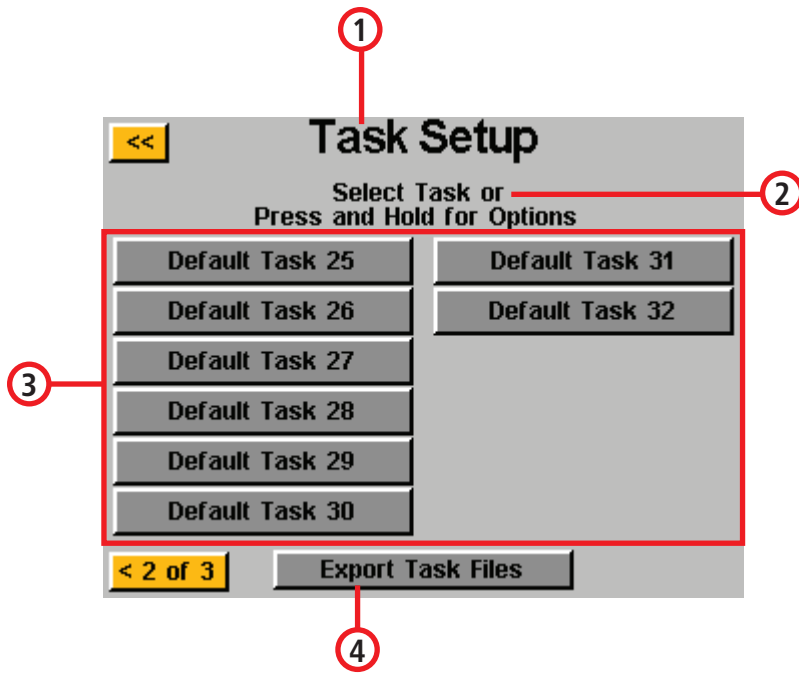
1. Información de herramienta
2. Modelo
3. Número de serie
4. Ciclos
5. Par máximo
6. Velocidad máxima
7. Relación de transmisión
8. Valor de calibración



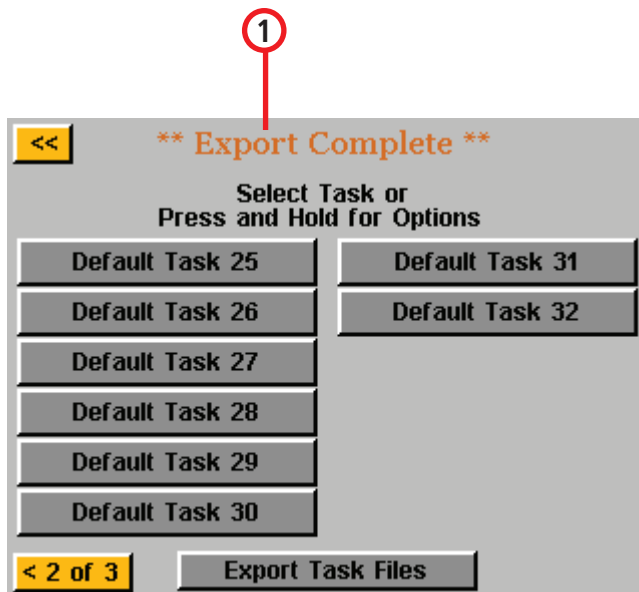
1. Configuración de tarea
2. Seleccionar tarea o mantener presionado para ver opciones
3. Nombre de la tarea
 - 1-12 de nombre de tarea
4. Exportar archivos de tarea



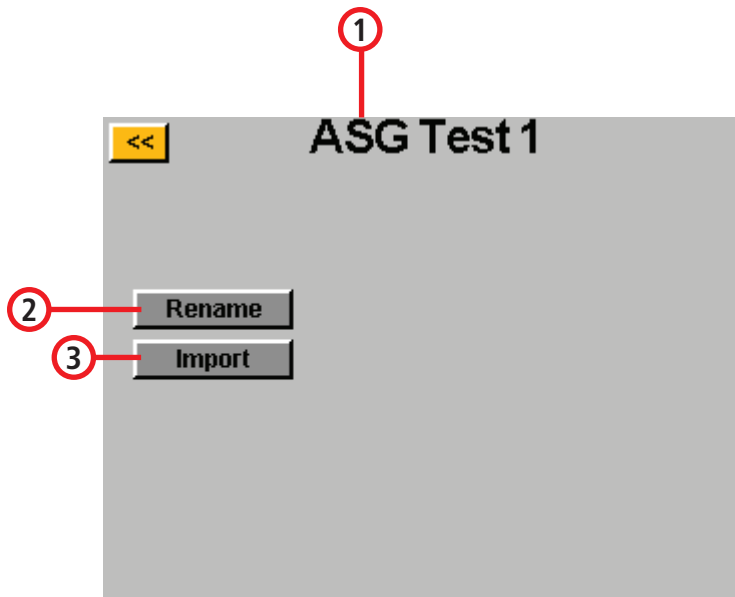
1. Configuración de tarea
2. Seleccionar tarea o mantener presionado para ver opciones
3. Nombre de la tarea
 - 13-24 de nombre de tarea
4. Exportar archivos de tarea



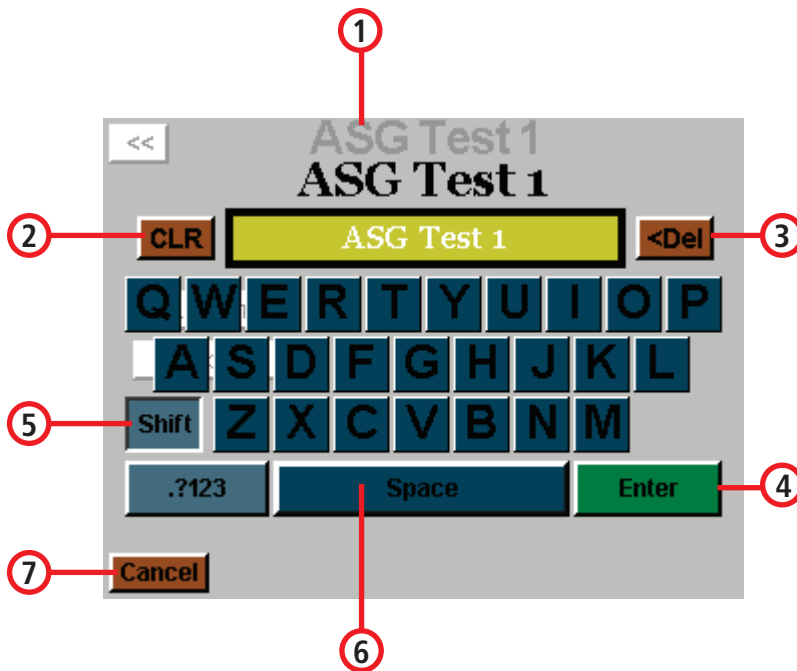
1. Configuración de tarea
2. Seleccionar tarea o mantener presionado para ver opciones
3. Nombre de la tarea
 - 25-32 de nombre de tarea
4. Exportar archivos de tarea



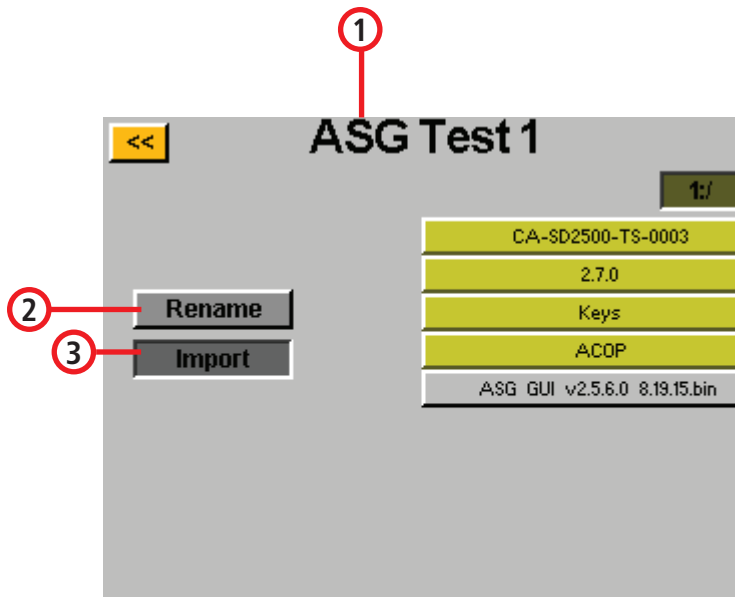
1. Exportación finalizada



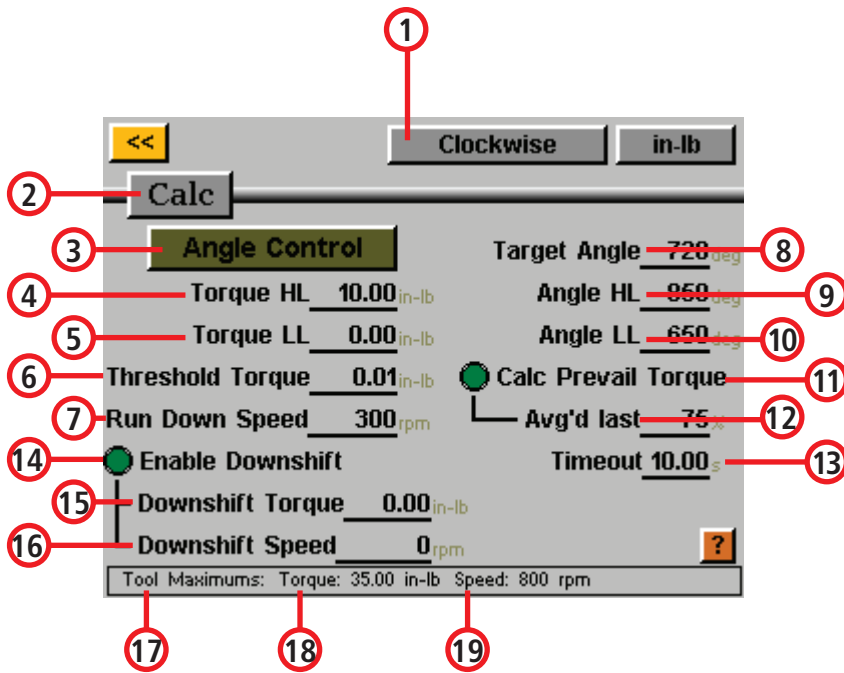
1. Nombre de la tarea
2. Renombrar
3. Importar



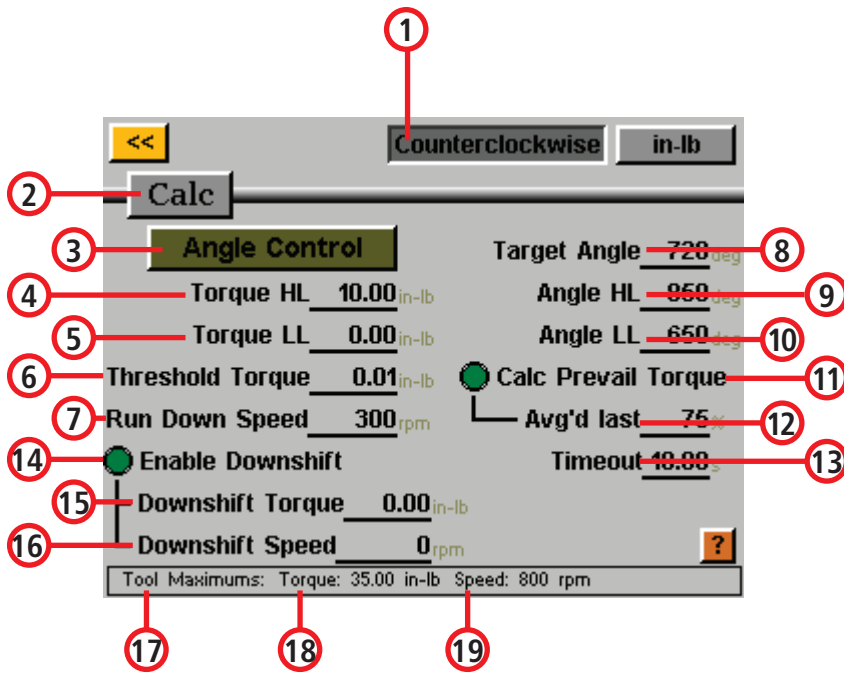
1. Campo nombrado por el usuario
2. Borrar
3. Eliminar
4. Entrar
5. Mayús
6. Espacio
7. Cancelar



1. Nombre de la tarea
2. Renombrar
3. Importar

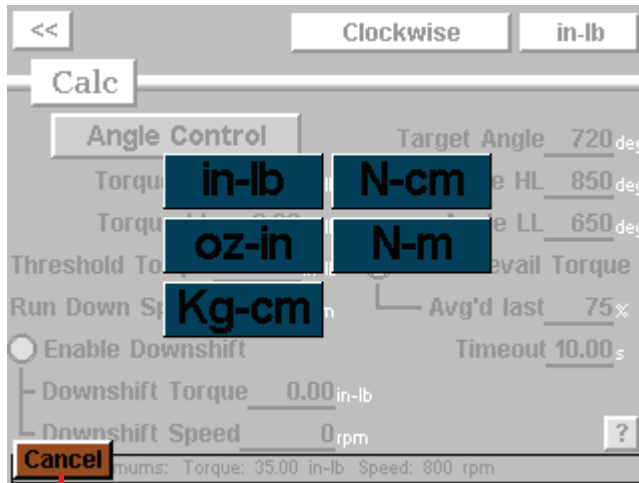


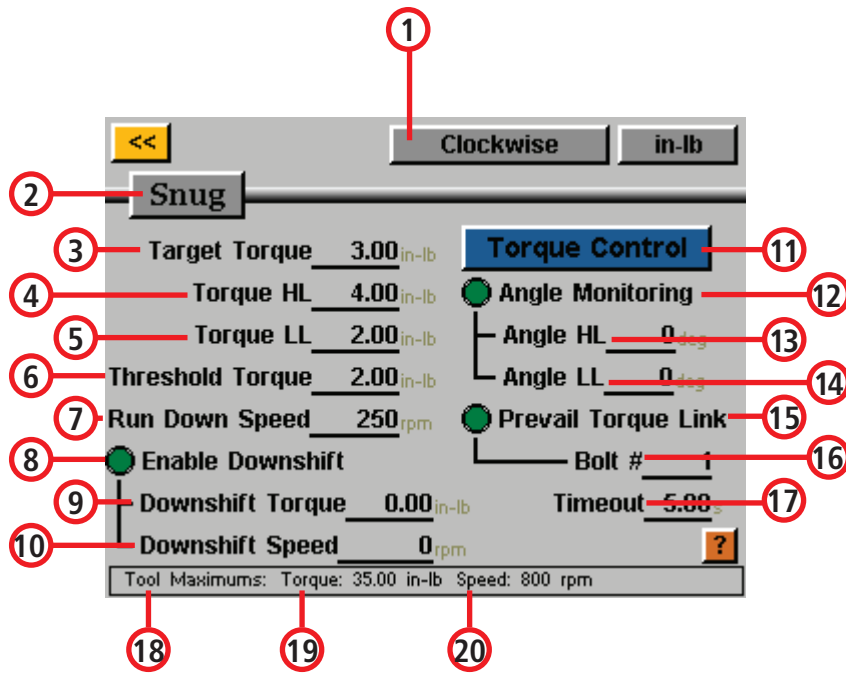
1. Sentido de las agujas del reloj/
Sentido contrario a las agujas
del reloj
2. Nombre del parámetro
3. Control de ángulo
4. Nivel alto de par
5. Nivel bajo de par
6. Par límite
7. Velocidad de desaceleración
8. Ángulo objetivo
9. Nivel alto de ángulo
10. Nivel bajo de ángulo
11. Cálculo de par residual
12. Último promedio
13. Intervalo de espera
14. Habilitar cambio a una
marcha inferior
15. Par de marcha inferior
16. Velocidad de marcha inferior
17. Máximos de herramienta
18. Par
19. Velocidad



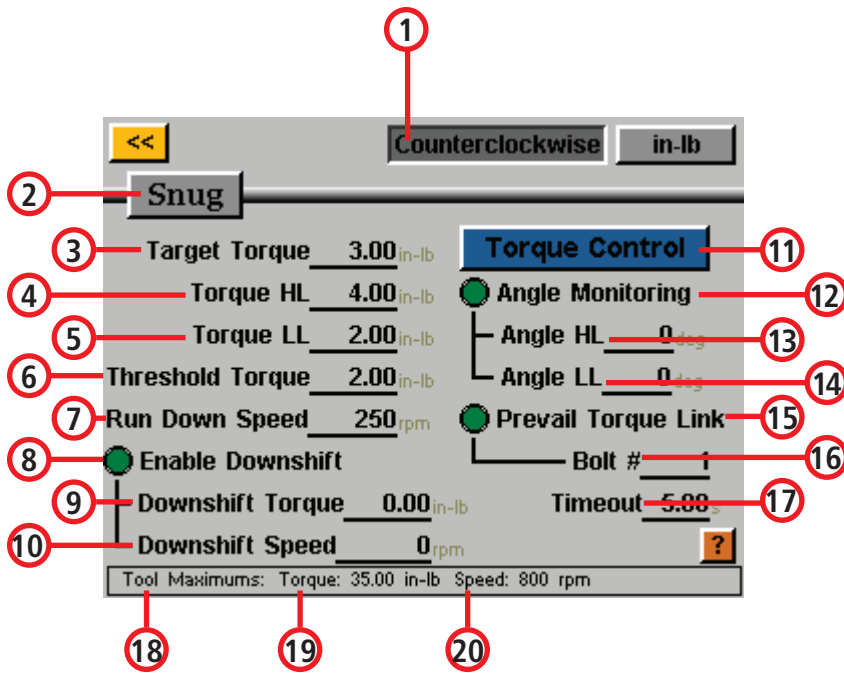
1. Sentido contrario a las agujas del reloj
2. Nombre del parámetro
3. Control de ángulo
4. Nivel alto de par
5. Nivel bajo de par
6. Par límite
7. Velocidad de desaceleración
8. Ángulo objetivo
9. Nivel alto de ángulo
10. Nivel bajo de ángulo
11. Cálculo de par residual
12. Último promedio
13. Intervalo de espera
14. Habilitar cambio a una marcha inferior
15. Par de marcha inferior
16. Velocidad de marcha inferior
17. Máximos de herramienta
18. Par
19. Velocidad

1. Cancelar

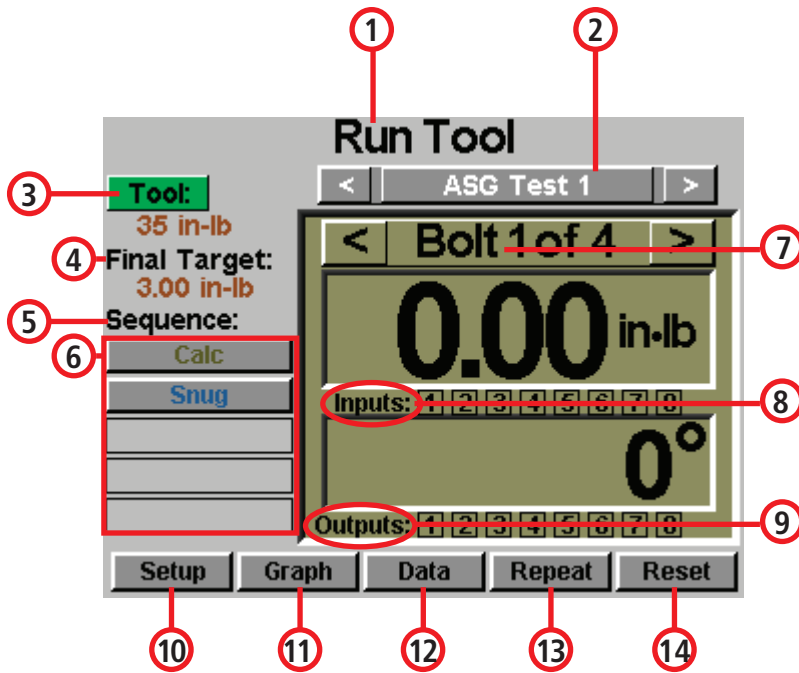




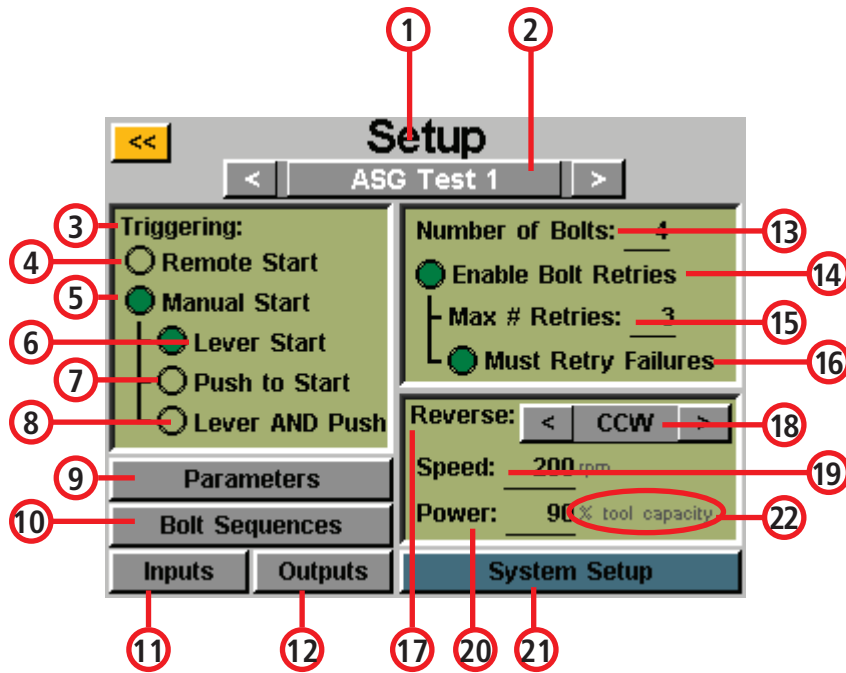
1. Sentido de las agujas del reloj
2. Nombre del parámetro
3. Par objetivo
4. Nivel alto de par
5. Nivel bajo de par
6. Par límite
7. Velocidad de desaceleración
8. Habilitar cambio a una marcha inferior
9. Par de marcha inferior
10. Velocidad de marcha inferior
11. Control de par
12. Control de ángulo
13. Nivel alto de ángulo
14. Nivel bajo de ángulo
15. Enlace de par residual
16. Número de perno
17. Intervalo de espera
18. Máximos de herramienta
19. Par
20. Velocidad



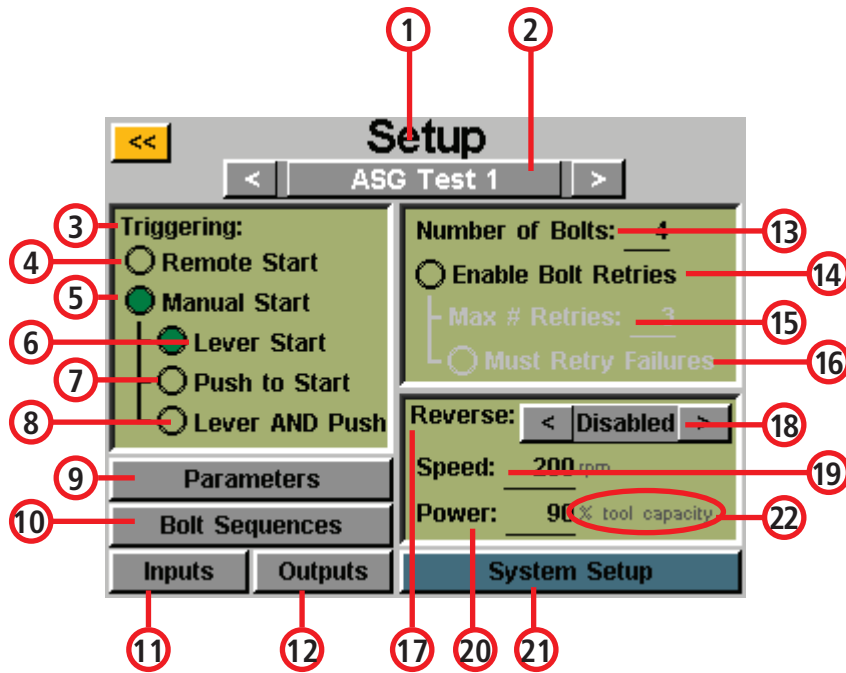
1. Sentido contrario a las agujas del reloj
2. Nombre del parámetro
3. Par objetivo
4. Nivel alto de par
5. Nivel bajo de par
6. Par límite
7. Velocidad de desaceleración
8. Habilitar cambio a una marcha inferior
9. Par de marcha inferior
10. Velocidad de marcha inferior
11. Control de par
12. Control de ángulo
13. Nivel alto de ángulo
14. Nivel bajo de ángulo
15. Enlace de par residual
16. Número de perno
17. Intervalo de espera
18. Máximos de herramienta
19. Par
20. Velocidad



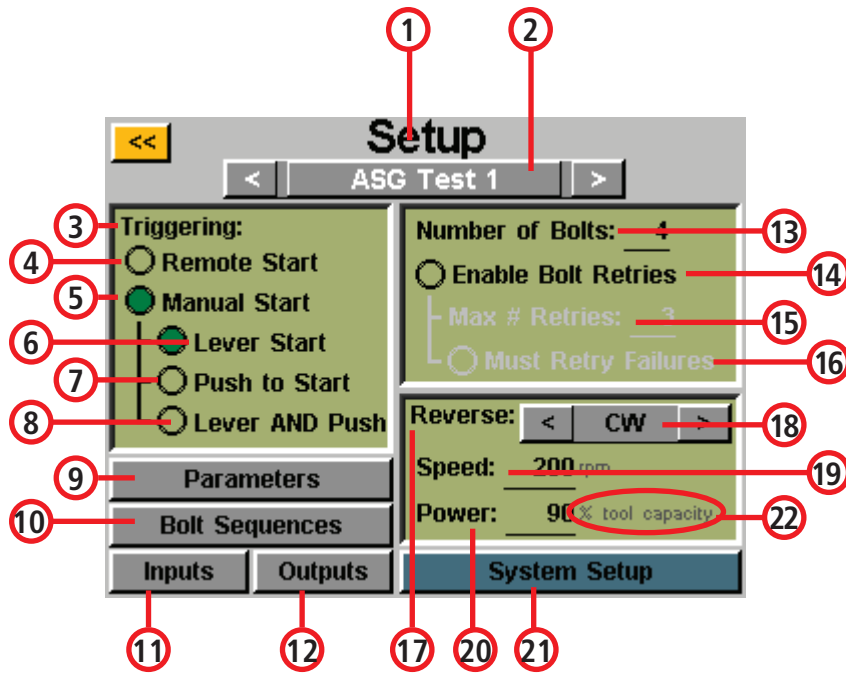
1. Ejecutar herramienta
2. Nombre de la tarea
3. Herramienta
4. Objetivo final
5. Secuencia
6. Nombre del parámetro
7. Perno
8. Entradas
9. Salidas
10. Configuración
11. Gráfico
12. Datos
13. Repetir
14. Reiniciar



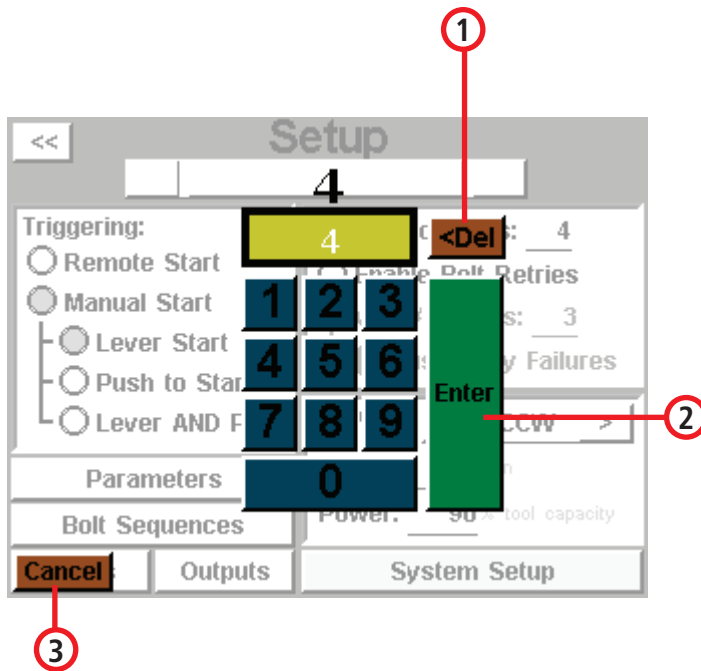
1. Configuración
2. Nombre de la tarea
3. Disparador
4. Inicio remoto
5. Inicio manual
6. Inicio con palanca
7. Pulsar para arrancar
8. Palanca y botón
9. Parámetros
10. Secuencias de perno
11. Entradas
12. Salidas
13. Número de pernos
14. Habilitar reintentos de perno
15. Número máximo de reintentos
16. Las averías se deben reintentar
17. Marcha atrás
18. Sentido contrario a las agujas del reloj
19. Velocidad
20. Potencia
21. Configuración de sistema
22. % Capacidad de herramienta



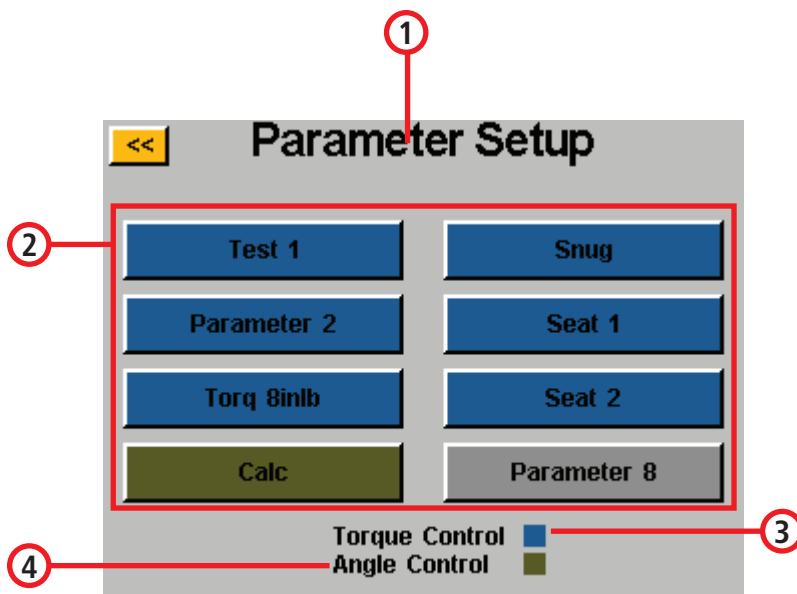
1. Configuración
2. Nombre de la tarea
3. Disparador
4. Inicio remoto
5. Inicio manual
6. Inicio con palanca
7. Pulsar para arrancar
8. Palanca y botón
9. Parámetros
10. Secuencias de perno
11. Entradas
12. Salidas
13. Número de pernos
14. Habilitar reintentos de perno
15. Número máximo de reintentos
16. Las averías se deben reintentar
17. Marcha atrás
18. Desactivado
19. Velocidad
20. Potencia
21. Configuración de sistema
22. % Capacidad de herramienta



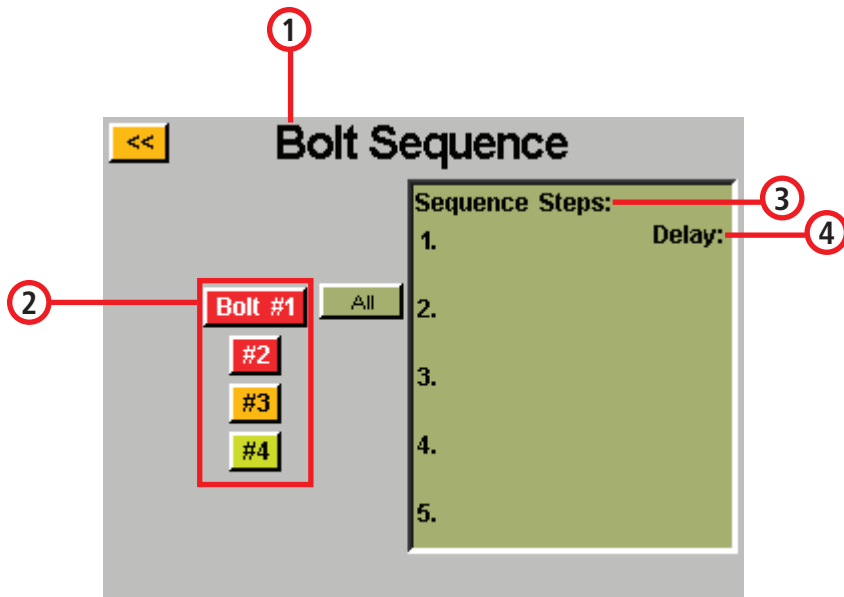
1. Configuración
2. Nombre de la tarea
3. Disparador
4. Inicio remoto
5. Inicio manual
6. Inicio con palanca
7. Pulsar para arrancar
8. Palanca y botón
9. Parámetros
10. Secuencias de perno
11. Entradas
12. Salidas
13. Número de pernos
14. Habilitar reintentos de perno
15. Número máximo de reintentos
16. Las averías se deben reintentar
17. Marcha atrás
18. Sentido de las agujas del reloj
19. Velocidad
20. Potencia
21. Configuración de sistema
22. % Capacidad de herramienta



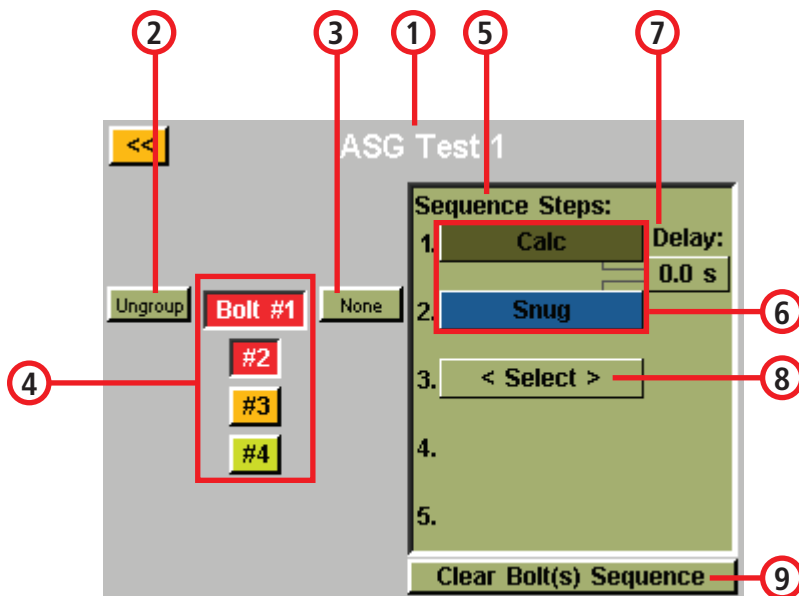
1. Eliminar
2. Entrar
3. Cancelar



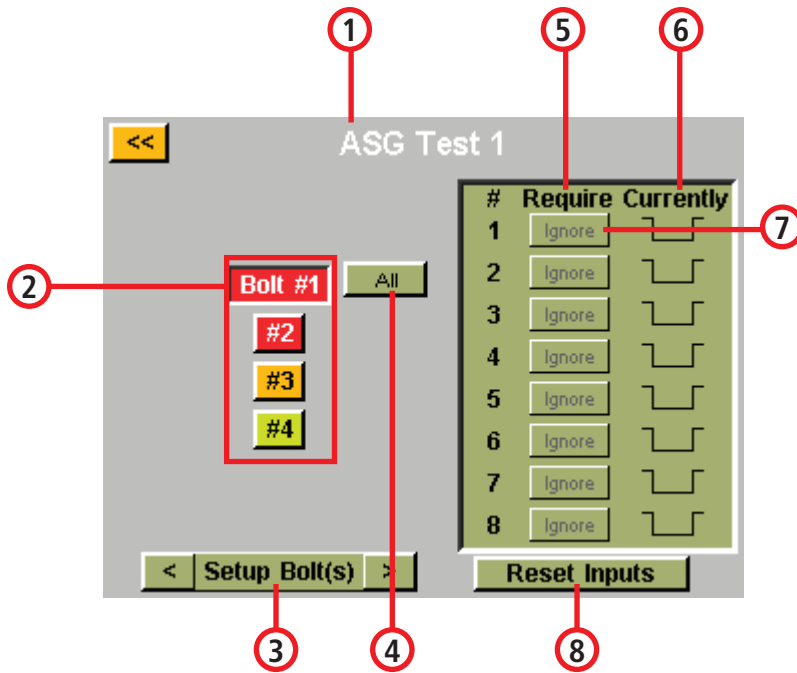
1. Configuración de parámetro
2. Nombre del parámetro
 - 1-8 de nombre de parámetro
3. Control de par
4. Control de ángulo



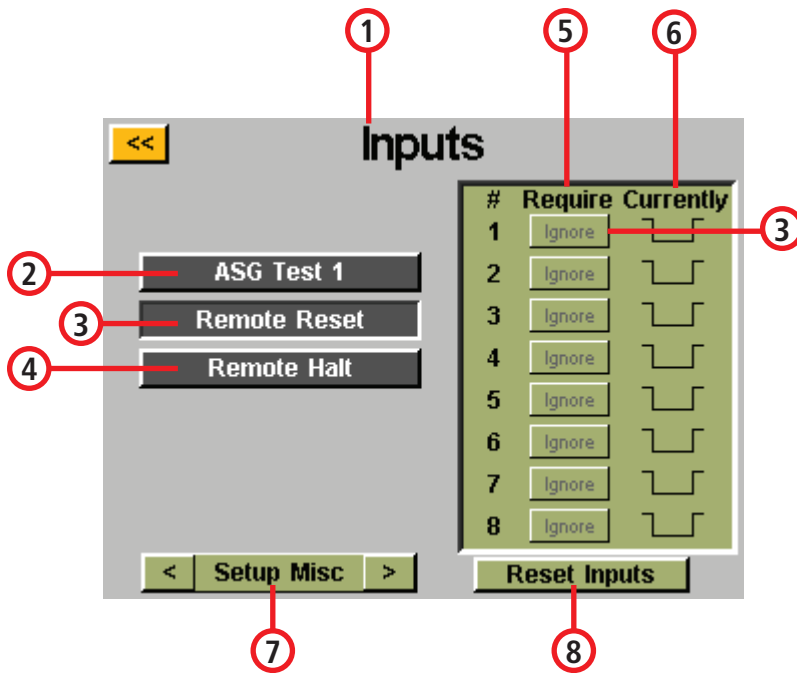
1. Secuencia de perno
2. Número de perno
 - 1-4 de nombre de perno
3. Pasos de secuencia
4. Retraso



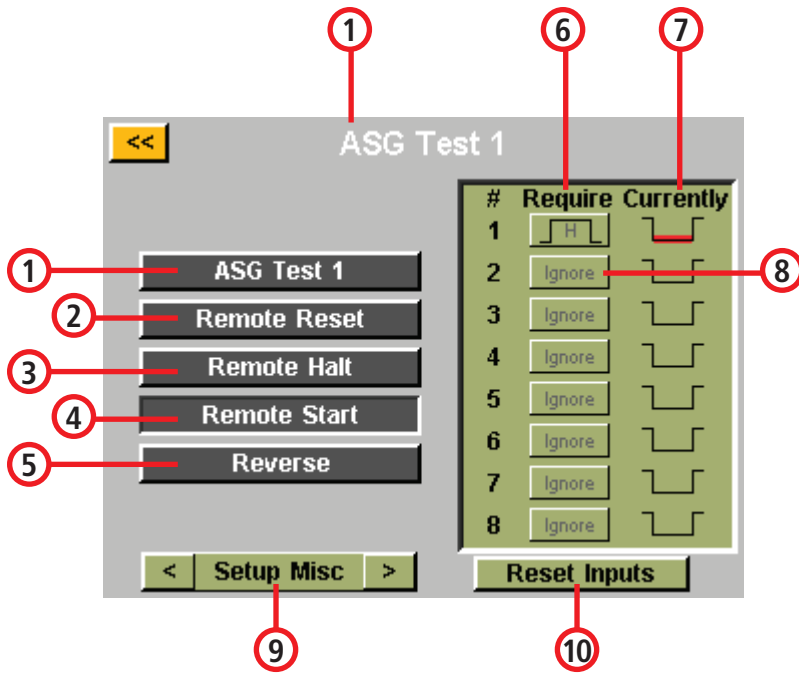
1. Nombre de la tarea
2. Desagrupar
3. Ninguno
4. Perno N.º 1
 - Perno N.º 1-4
5. Pasos de secuencia
6. Nombre del parámetro
7. Retraso
8. Seleccionar
9. Borrar secuencia de perno(s)



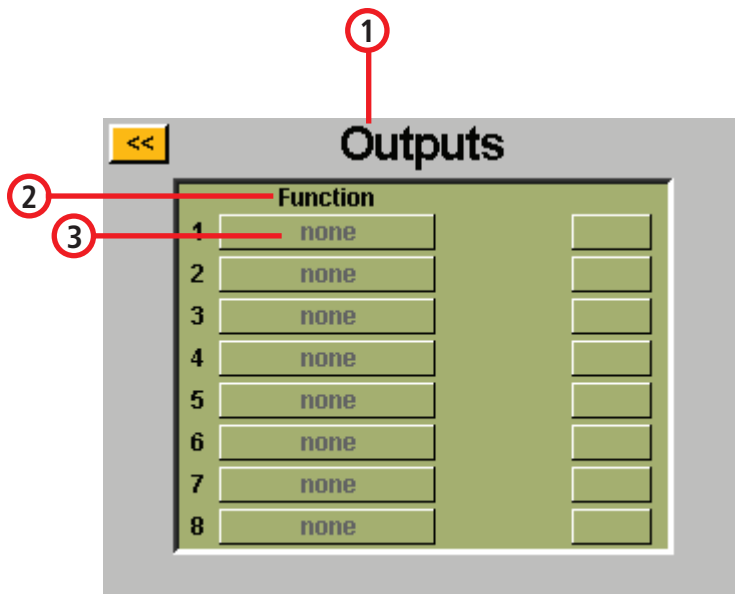
1. Nombre de la tarea
2. Perno número 1
 - Pernos número 1-4
3. Configurar perno(s)
4. Todos
5. Requerir
6. Actualmente
7. Ignorar
8. Reiniciar entradas



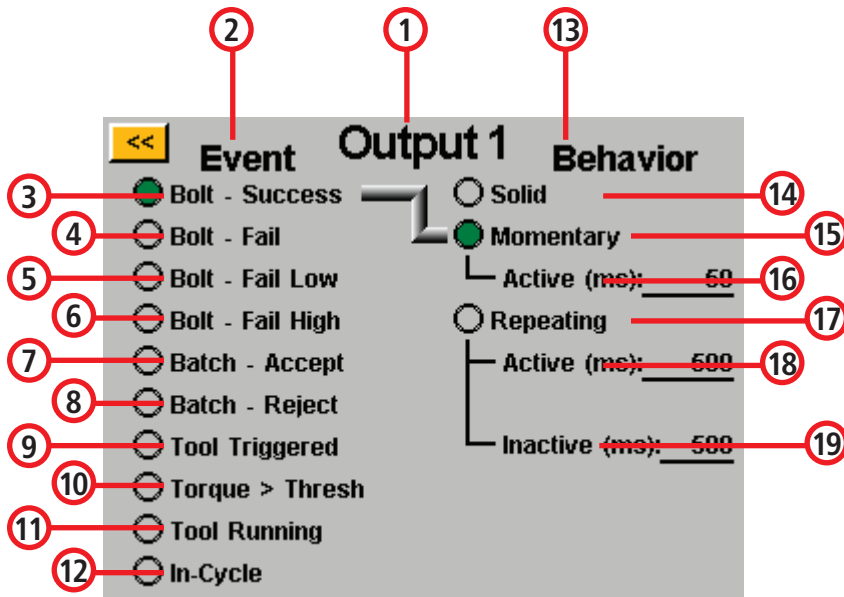
1. Entradas
2. Nombre de la tarea
3. Reinicio remoto
4. Detención remota
5. Requerir
6. Actualmente
7. Configuraciones varias
8. Reiniciar entradas
9. Ignorar



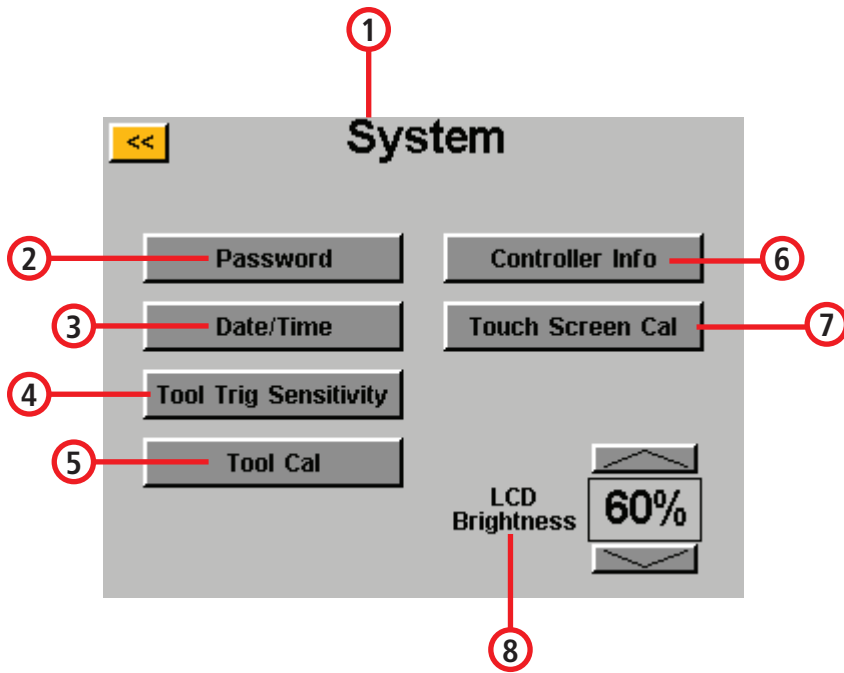
1. Nombre de la tarea
2. Reinicio remoto
3. Detención remota
4. Inicio remoto
5. Marcha atrás
6. Requerir
7. Actualmente
8. Ignorar
9. Configuraciones varias
10. Reiniciar entradas



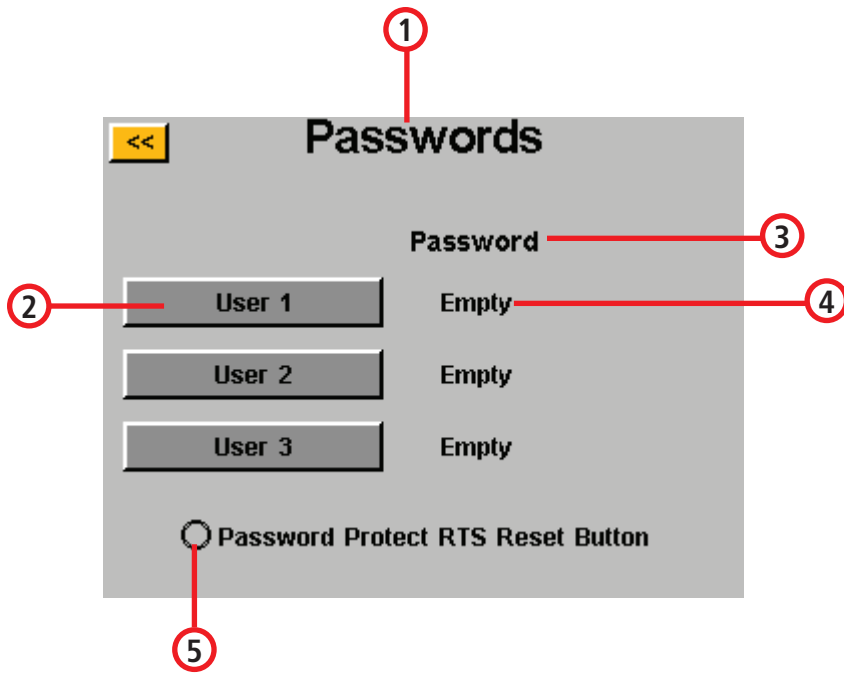
1. Salidas
2. Función
3. Ninguno



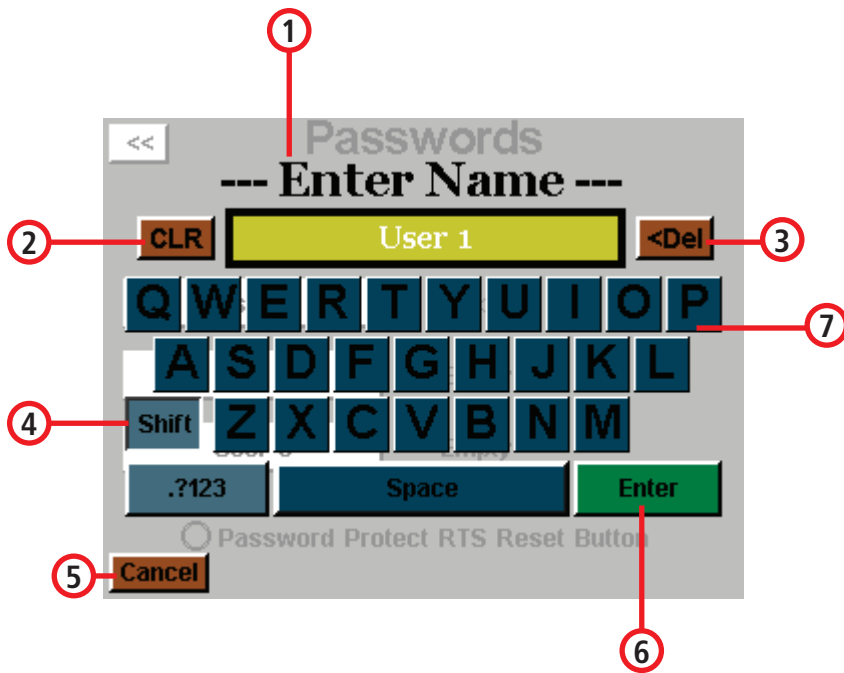
1. Salida 1
2. Evento
3. Perno - Éxito
4. Perno - Error
5. Perno - Error bajo
6. Perno - Error alto
7. Lote Aceptar
8. Lote - Rechazar
9. Herramienta encendida
10. Par > Límite
11. Herramienta en ejecución
12. En ciclo
13. Comportamiento
14. Sólido
15. Momentáneo
16. Activo
17. Repetitivo
18. Activo
19. Inactivo



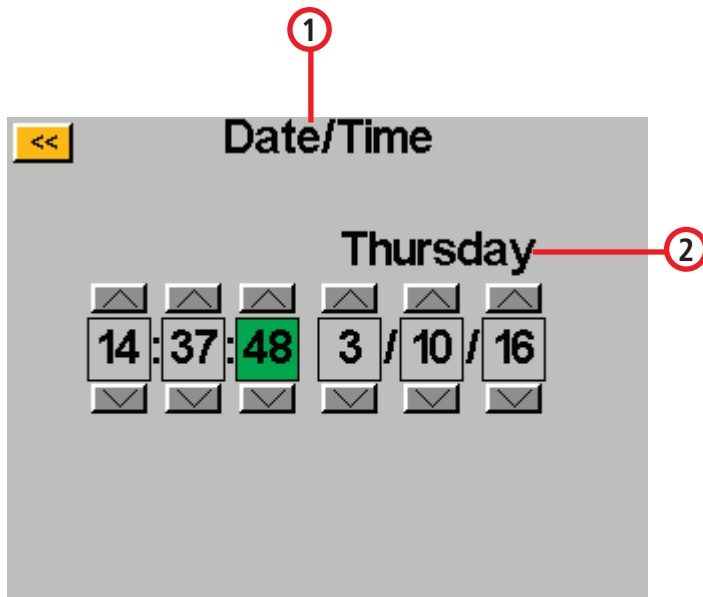
1. Sistema
2. Contraseña
3. Fecha/Hora
4. Sensibilidad de disparador de herramienta
5. Calibración de herramienta
6. Información de controlador
7. Calibración de pantalla táctil
8. Brillo del LCD



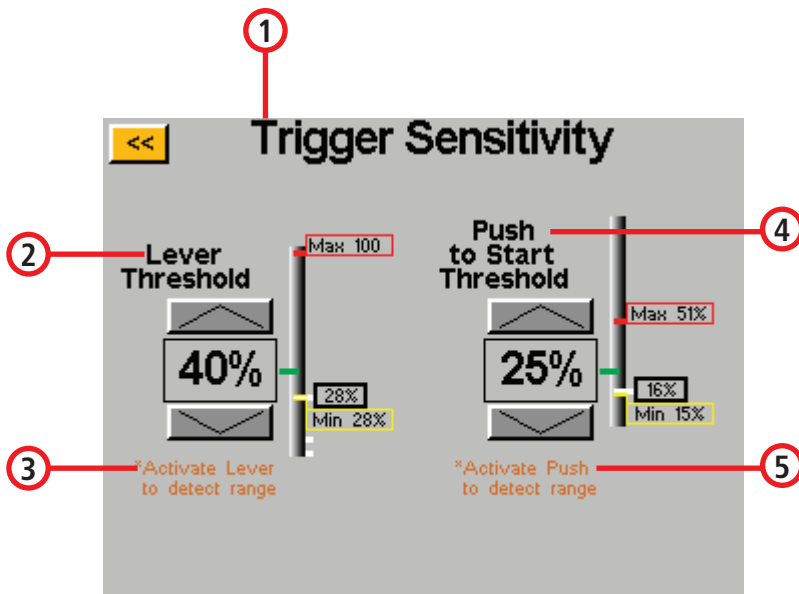
1. Contraseñas
2. Nombre de usuario
 - 1-3 de nombre de usuario
3. Contraseña
4. Vacío
5. Contraseñas protegen el reinicio de RTS



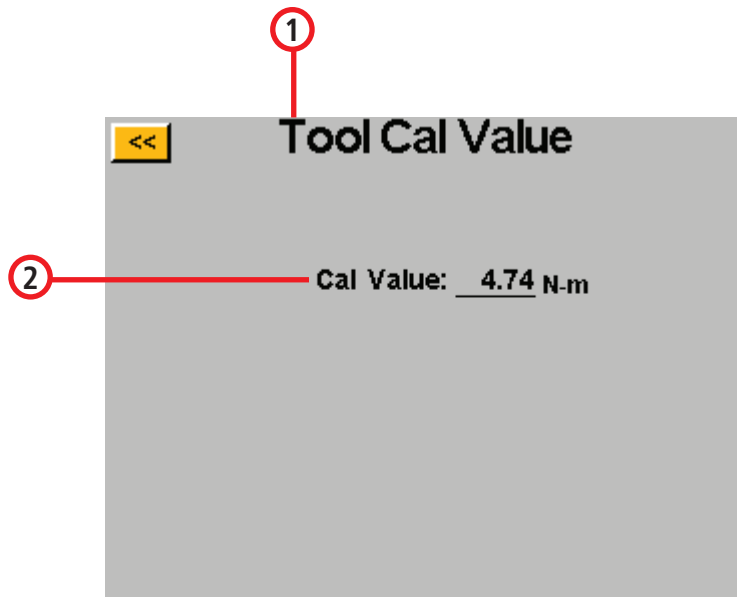
1. Ingresar nombre
2. Borrar
3. Eliminar
4. Mayús
5. Cancelar
6. Espacio
7. Entrar



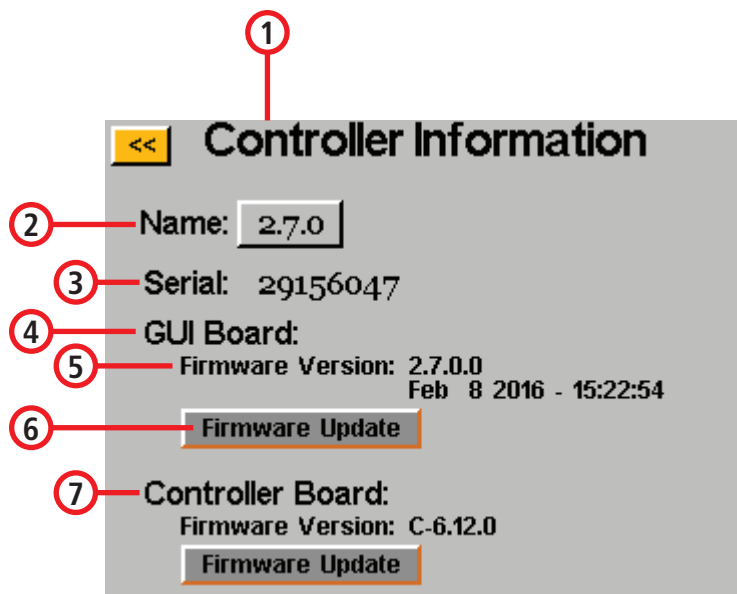
1. Fecha/Hora
2. Lunes
 - Martes
 - Miércoles
 - Jueves
 - Viernes
 - Sábado
 - Domingo



1. Sensibilidad de disparador
2. Límite de palanca
3. Activar palanca para detectar rango
4. Límite de botón de inicio
5. Activar el botón para detectar rango

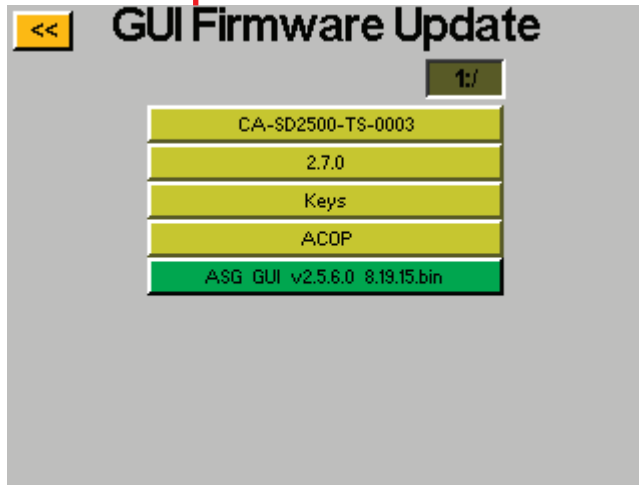


1. Valor de calibración de herramienta
2. Valor de calibración



1. Información de controlador
2. Nombre
3. Serie
4. Tablero de la GUI
5. Versión de Firmware
6. Actualización de Firmware
7. Tablero del controlador

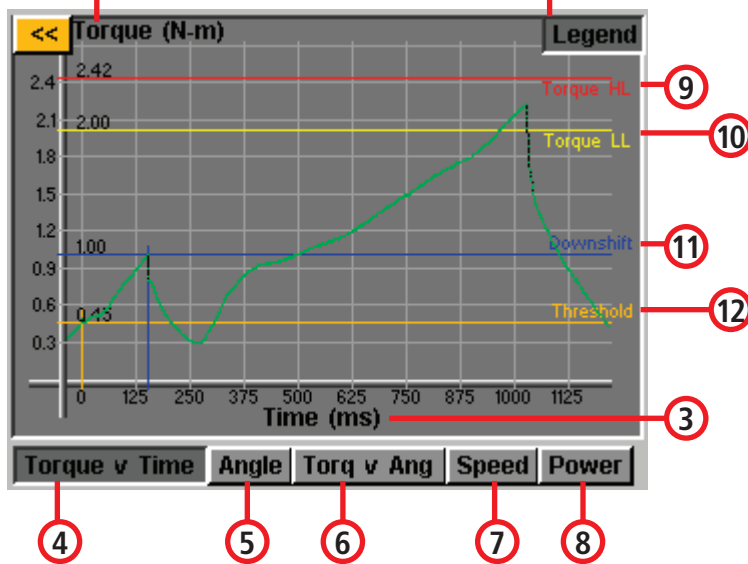
1



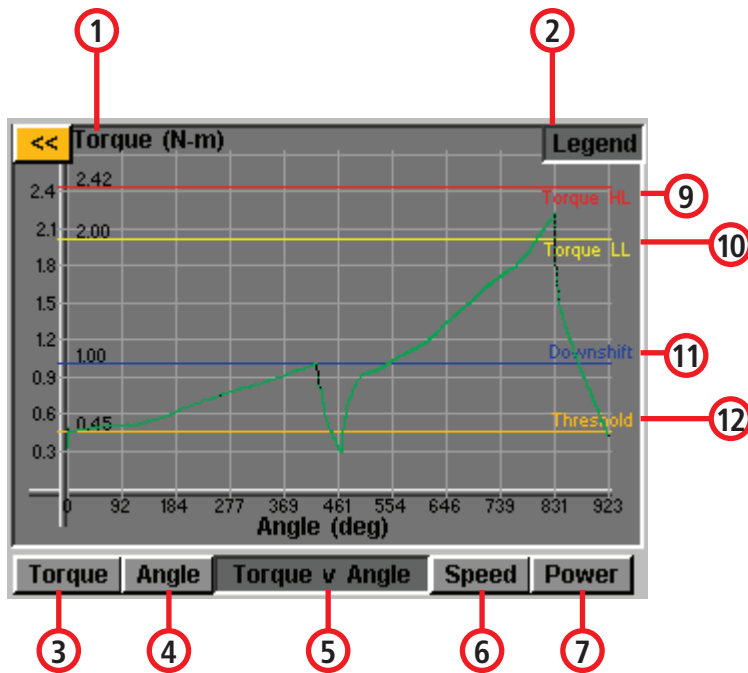
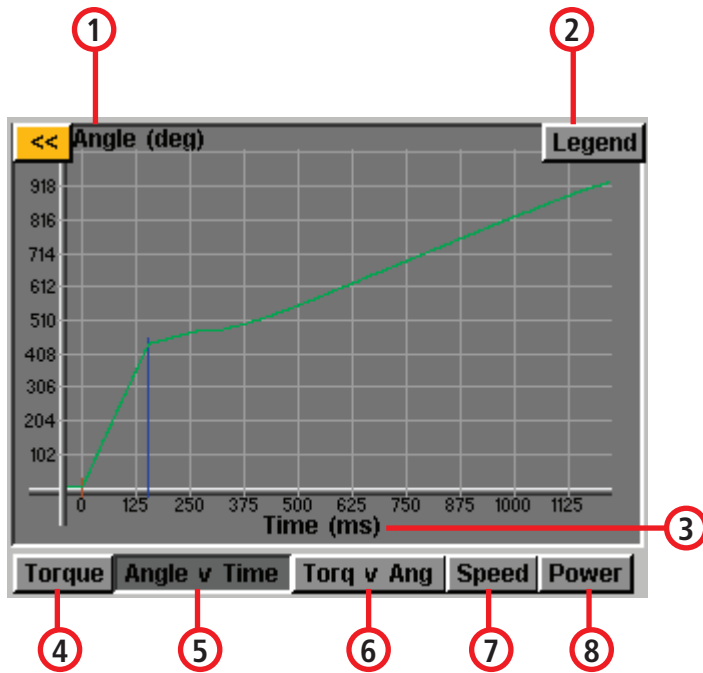
1. Actualización de Firmware de la GUI

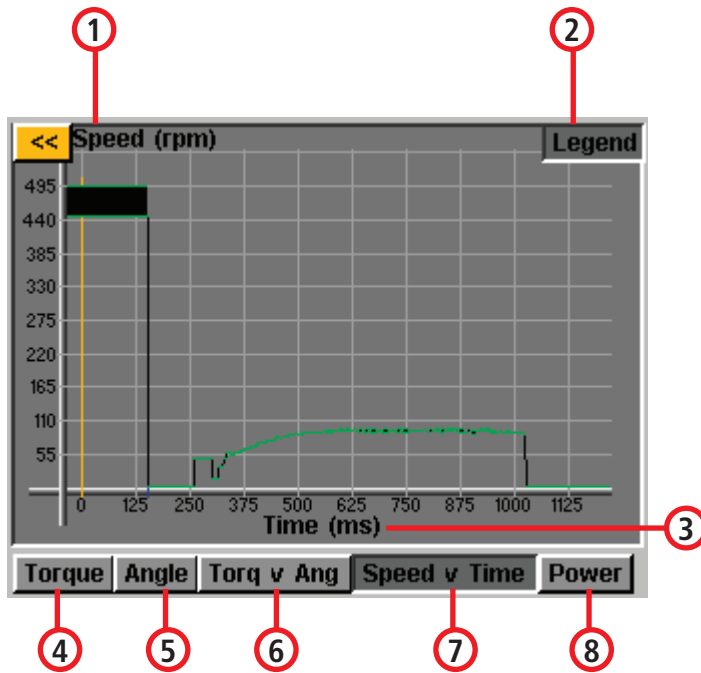
1

2

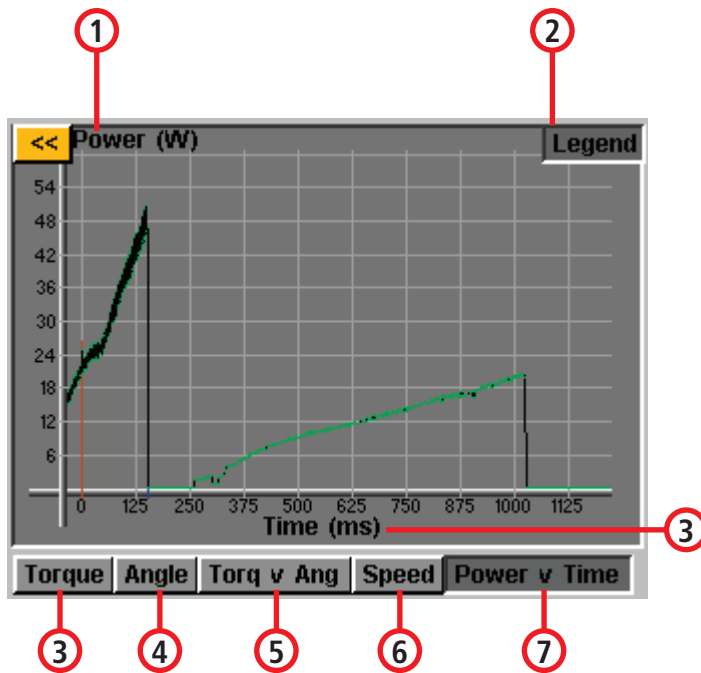


1. Par (Unidades)
2. Leyenda
3. Tiempo (Milisegundos)
4. Par vs. Tiempo
5. Ángulo
6. Par vs. Ángulo
7. Velocidad
8. Potencia
9. Nivel alto de par
10. Nivel bajo de par
11. Marcha inferior
12. Límite





1. Velocidad
2. Leyenda
3. Tiempo (milisegundos)
4. Par
5. Ángulo
6. Par vs. Tiempo
7. Velocidad vs. tiempo
8. Potencia



1. Potencia
2. Leyenda
3. Tiempo (milisegundos)
4. Par
5. Ángulo
6. Par vs. ángulo
7. Velocidad
8. Potencia vs. tiempo

1	2	3	4	5	6	7	8	9	
Time	Bolt	Cycle	Target	Prevail	Applied	Final	Angle	Result	
3/10/16									
14:39:33	1	147	2.20 N-m	0.00	2.20	2.20	927	Good	10
14:37:54	1	146	3.00 in-lb	0.00	0.22	0.22	143	Bad	11

<< Export Data Erase Next

12 13 14

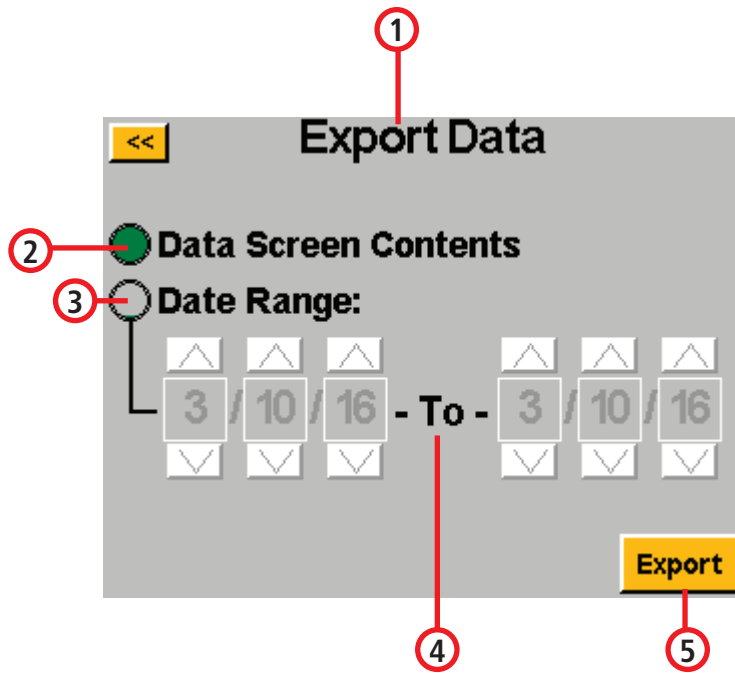
1. Tiempo
2. Perno
3. Ciclo
4. Objetivo
5. Predominante
6. Aplicado
7. Final
8. Ángulo
9. Resultado
10. Bueno
11. Malo
12. Exportar datos
13. Borrar
14. Siguiente

1	2	3	4	5	6	7	
Bolt	Target	Prevail	Applied	Final	Angle	Result	
3/10/16							
1	2.20 N-m	0.00	2.20	2.20	927	Good	8
1	3.00 in-lb	0.00	0.22	0.22	143	Aborted	9

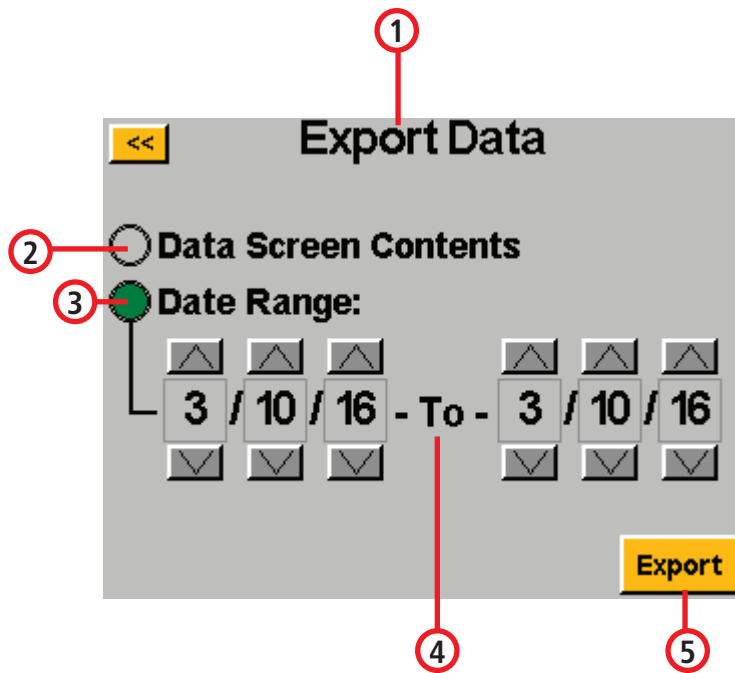
<< Export Data Erase Next

10 11 12

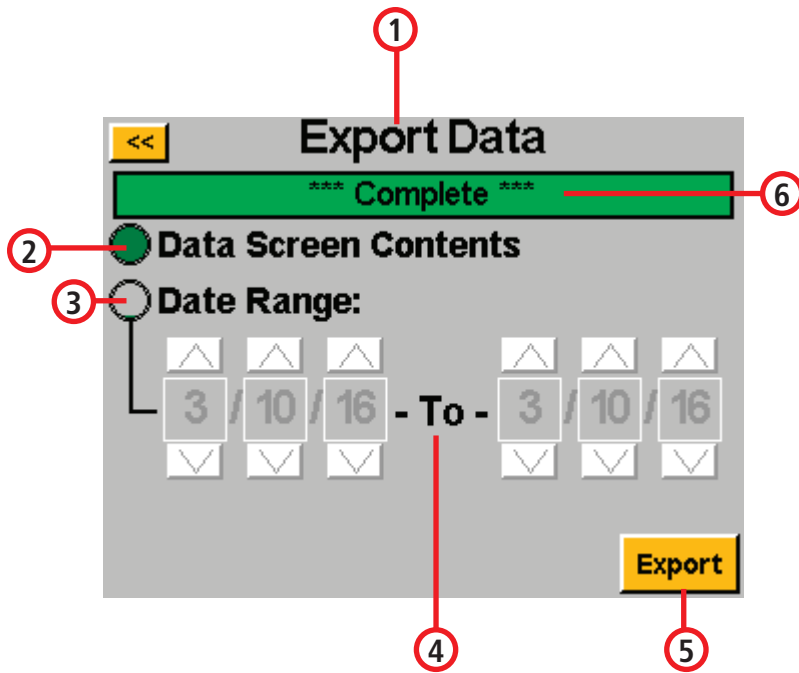
1. Perno
2. Objetivo
3. Predominante
4. Aplicado
5. Final
6. Ángulo
7. Resultado
8. Bueno
9. Abortado
10. Exportar datos
11. Borrar
12. Siguiente



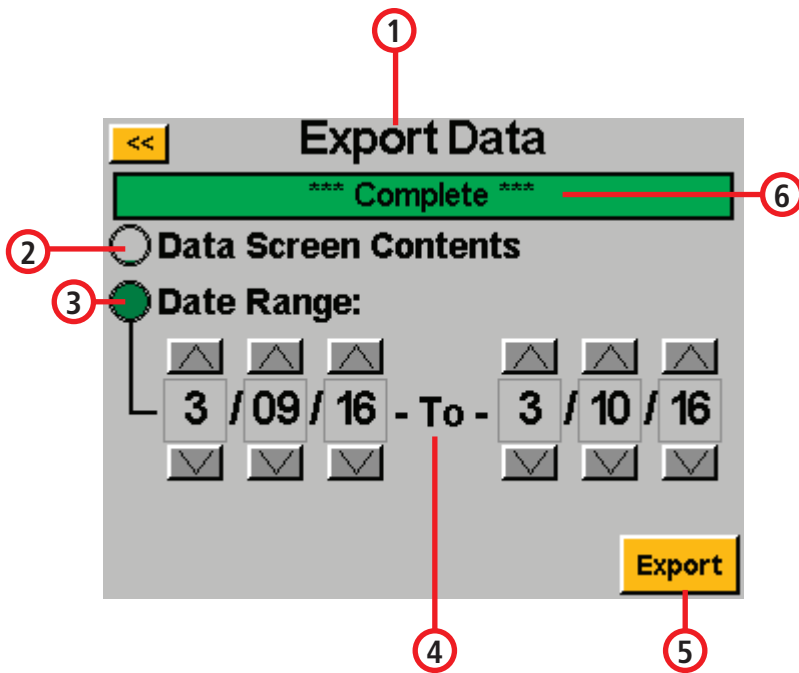
1. Exportar datos
2. Contenidos de pantalla de datos
3. Rango de fecha
4. Hasta
5. Exportar



1. Exportar datos
2. Contenidos de pantalla de datos
3. Rango de fecha
4. Hasta
5. Exportar



1. Exportar datos
2. Contenidos de pantalla de datos
3. Rango de fecha
4. Hasta
5. Exportar
6. Completar



1. Exportar datos
2. Contenidos de pantalla de datos
3. Rango de fecha
4. Hasta
5. Exportar
6. Completar