BORUNTE: робот принимает команды по сети — коротко

Вход администратором → (робот в сети) → ключ MANUAL → программа `pc_rc` с удалённой командой → ключ AUTO → Start. Подробная версия — «BORUNTE — дистанционное управление по сети».

1 Войти администратором

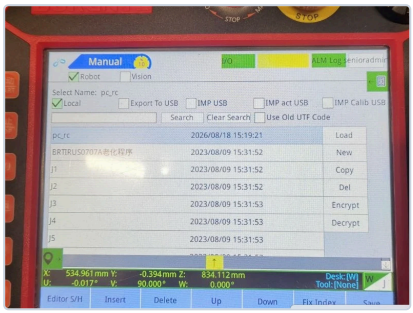
- Нажмите кнопку с именем пользователя **справа вверху** экрана.
- **User** — «Старший администратор» (Senior admin, 超级管理员).
- **Password** — заводской `123456`, если его не меняли.
- **Login in**. Справа вверху станет **senioradmin**.

Обычный «Администратор» (пароль 123) программы не правит — нужен старший.



2 Ключ на пульте → MANUAL

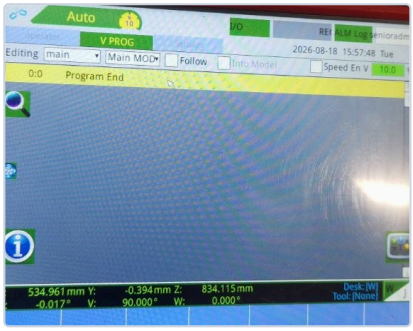
Слева вверху экрана — **Manual**. В этом режиме создают и правят программу.



Программы **BRTIRUS0707A老化程序** (заводская обкатка) и **J1…J5** (тесты осей) не запускайте — робот поедет по их точкам.

3 Загрузить программу pc_rc

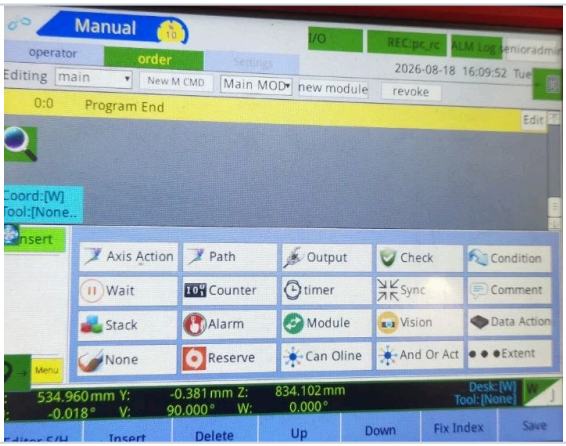
- В списке программ выделите **pc_rc** → **Load**.
- Нет её — **New** → имя `pc_rc` → OK → выделить → **Load**.
- Вверху появится **REC:pc_rc**.

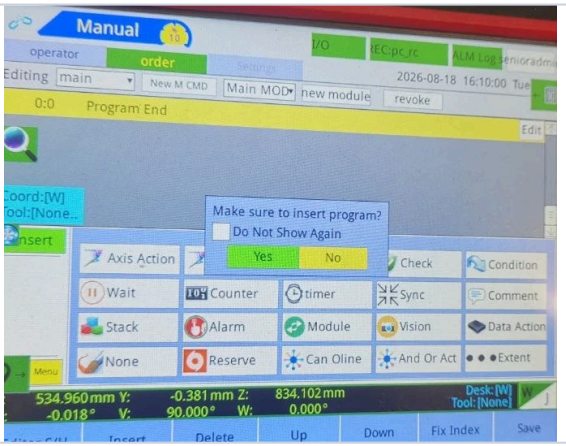


Новая программа пустая — одна строка «Program End».

4 Вставить инструкцию Vision

- Вкладка **order** (редактор) → выделите строку **Program End**.
- Внизу **Insert** → в панели кнопка **Vision**.
- На вопрос «Make sure to insert program?» — **Yes**.

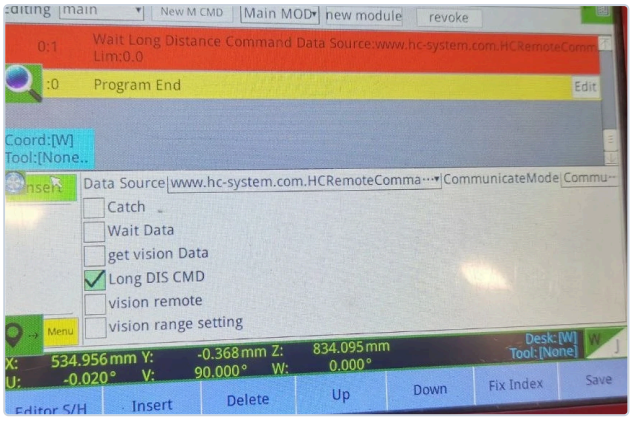


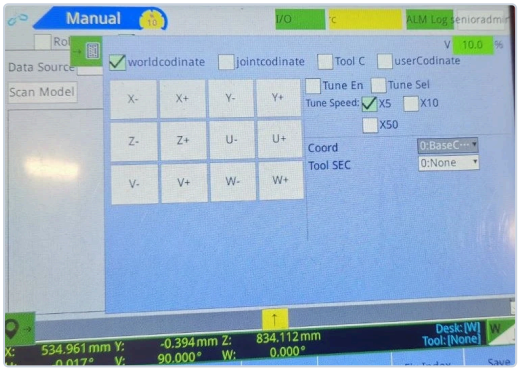


5 Удалённая команда → Save

- Галочка **Long DIS CMD**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **CommunicateMode** — `CommunicateMode1`, если есть выбор.
- Подтвердите — в программе строка **Wait Long Distance Command ...** перед Program End.
- Внизу справа **Save**.

> Открылась панель джога с кнопками X−/X+ поверх галочек — закройте её кнопкой с иконкой у правого края панели.



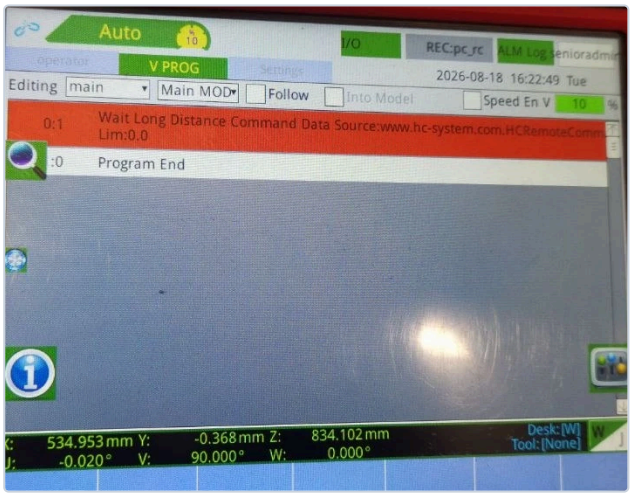


6 Всё настроили — ключ → AUTO → Start

- Ключ на пульте → **AUTO** (слева вверху — Auto).
- Вверху **REC:pc_rc**, режим **Cycle** (циклический).
- Нажмите **Start**.

> Строка **Wait Long Distance Command** горит красным — программа ждёт команд, робот готов (режим 7). Дальше всё с компьютера: Robot1 → «Подключиться».

После «Стопа» или аварии снова Start на пульте или «Start — режим 7» в Robot1. Первый запуск — со скоростью 5–10 %, рука у кнопки аварийной остановки.



★ Если робот ещё не в сети (один раз, после шага 1)

- Войдя администратором (шаг 1): ключ → **STOP** → **Settings** → **Product Settings** → **Communication Configuration** → **Host Network Settings**.
- Галочка **Host Network En**; **Local Addr** — IP робота, например `192.168.0.50` (порт 9760); **CommunicateMode** — **Serve** → **Confirm**.
- Поменяли IP — выключите и включите питание контроллера. Компьютер — в той же подсети (192.168.0.x).
- Кабель — в разъём **MONITOR** (не CAN1/CAN2).

