BORUNTE: Der Roboter empfängt Befehle über das Netzwerk – kurz zusammengefasst

Eingabe durch Administrator → (Roboter im Netzwerk) → Schlüssel MANUAL → Programm `pc_rc` mit Fernsteuerung → Schlüssel AUTO → Start. Ausführliche Version: "BORUNTE – Fernsteuerung über das Netzwerk".

1 Als Administrator einloggen

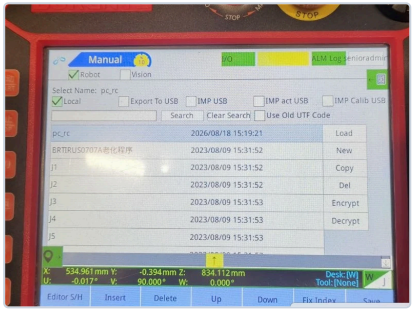
- Klicken Sie auf die Schaltfläche mit dem Benutzernamen **auf der oberen rechten Seite des Bildschirms**.
- **Benutzer** – „Administrator mit erweiterten Rechten“ (Administrator mit erweiterten Rechten, Superadministrator).
- **Password** — fabrikmäßig `123456` … falls es nicht geändert wurde.
- **Anmelden**. Oben rechts wird **senioradmin** angezeigt.

Die Standard-„Administrator“-Funktion (Passwort: 123) funktioniert nicht – ein höherer Administrator ist erforderlich.



2 Schlüssel am Fernbedienung → MANUELL

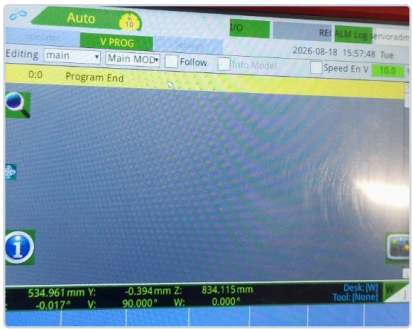
In der oberen linken Ecke des Bildschirms befindet sich die Option "**Manual**". In diesem Modus können Programme erstellt und bearbeitet werden.



Die Programme **BRTIRUS0707A (Werkseinstellung)** und **J1…J5 (Achsentests)** sollten nicht gestartet werden – der Roboter wird dann entlang dieser Punkte fahren.

3 Programm herunterladen pc_rc

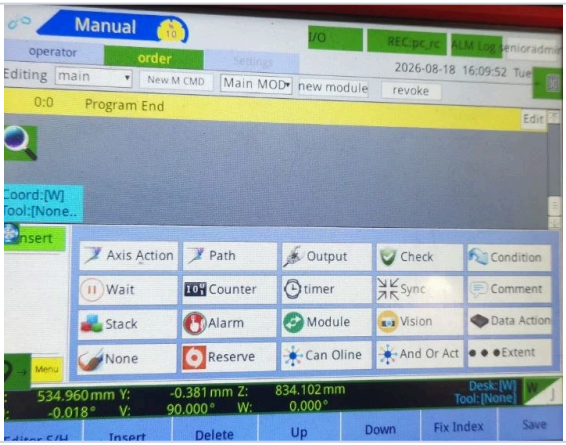
- In der Liste der Programme, wählen Sie **pc_rc** → **Laden** aus.
- Wenn sie nicht vorhanden ist: **Neu** → Name `pc_rc` → OK → Auswählen → **Laden**.
- Oben erscheint **REC:pc_rc**.

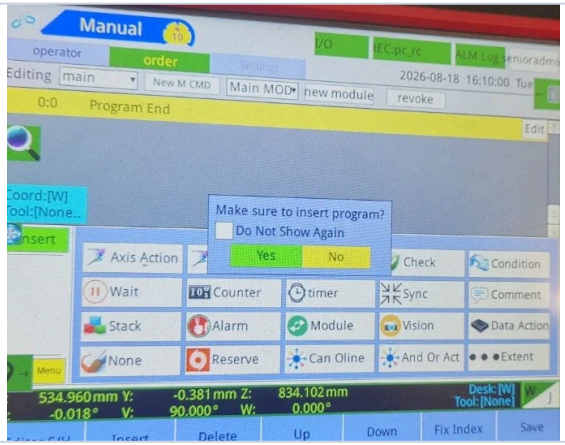


Neue Programm ist leer – eine Zeile mit dem Text „Programm Ende“.

4 Anweisungen für Vision einfügen

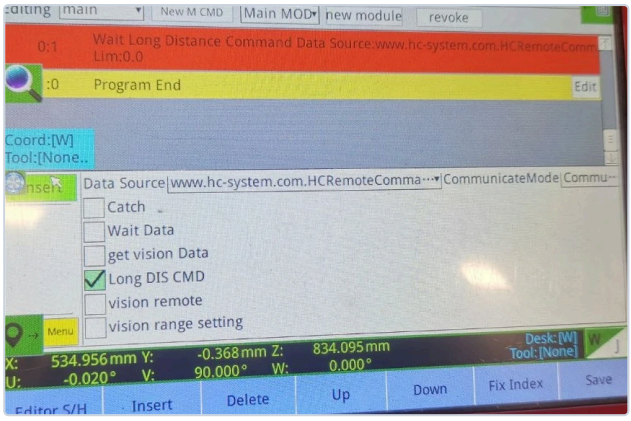
- Register **order** (Editor) → Mark the line **Program End**.
- Unten: **Einfügen** → auf der Registerkarte die Schaltfläche **Vision** auswählen.
- Zur Frage „Bitte stellen Sie sicher, dass das Programm korrekt eingefügt wurde?“ – **Ja**.



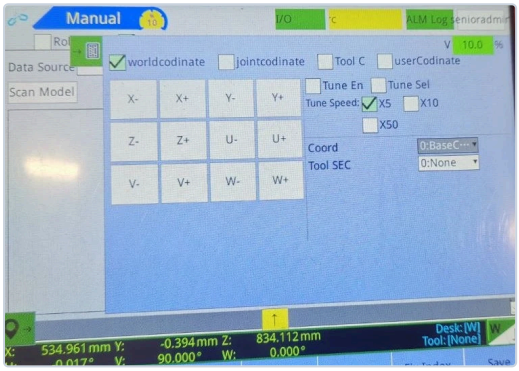


5 Fernteam → Speichern

- "Galochka **Langer DIS-Befehl**".
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Kommunikationsmodus** – `CommunicateMode1`, falls eine Auswahlmöglichkeit besteht.
- Bestätigen Sie: In dem Programm muss die Zeile `**Wait Long Distance Command ...**` vor dem Ende des Programms stehen.
- Unten rechts: **Speichern**.

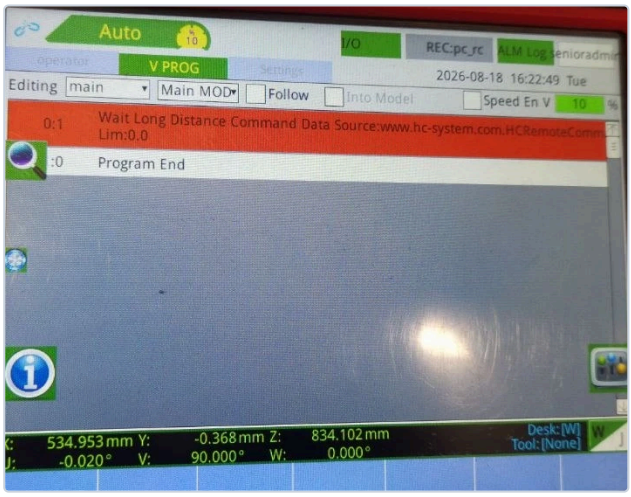


> Das Einfügefeld mit den Tasten X+/X- erscheint über den Häkchen – schließen Sie es mit der Schaltfläche mit dem Symbol am rechten Rand des Feldes.



6 Alle Einstellungen sind vorgenommen – Schlüssel → AUTO → Start

- Schlüssel am Fernbedienung → **AUTO** (links oben: Auto).
- Oben: **REC:pc_rc**, Modus **Zyklus** (zyklisch).
- Drücken Sie **Start**.



> Die Zeile "**Warten auf Fernsteuerung**" leuchtet rot – das Programm wartet auf Befehle, der Roboter ist bereit (Modus 7). Danach erfolgt die Steuerung vom Computer: Robot1 → "Verbinden".

Nach dem "Stop"-Befehl oder einem Unfall muss der Start wieder über die Fernbedienung oder den "Start – Modus 7" in Robot1 erfolgen. Der erste Start sollte mit einer Geschwindigkeit von 5–10 % erfolgen, wobei der Not-Aus-Knopf leicht erreichbar sein sollte.

Wenn der Roboter noch nicht im Netzwerk ist (einmal, nach Schritt 1)

- Als Administrator (Schritt 1): Schlüssel → **STOP** → **Einstellungen** → **Produkt-Einstellungen** → **Kommunikationskonfiguration** → **Netzwerkeinstellungen für den Host**.
- **Netzwerk des Hosts**; **Lokale Adresse** – IP-Adresse des Roboters, z. B. `192.168.0.50` (Port 9760); **Kommunikationsmodus** – **Server** → **Bestätigen**.
- IP-Adresse geändert – Schalten Sie den Controller ein und aus. Computer – im selben Subnetz (192.168.0.x).
- Das Kabel ist für den Anschluss an ein **MONITOR**-Gerät (nicht CAN1/CAN2) bestimmt.

