BORUNTE: Le robot reçoit des instructions via un réseau — résumé

Accès administrateur → (robot sur le réseau) → clé MANUELLE → programme `pc_rc` avec commande à distance → clé AUTO → Démarrer. Version détaillée : «BORUNTE – contrôle à distance sur le réseau».

1 Se connecter en tant qu'administrateur

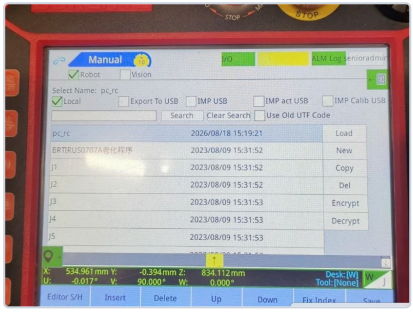
- Cliquez sur le bouton portant le nom d'utilisateur **en haut à droite de l'écran.**
- **Utilisateur** – «Administrateur principal» (Administrateur principal, Super administrateur).
- **Password** — d'usine `123456` Si cela n'a pas été modifié.
- **Se connecter**. Dans le coin supérieur droit, vous verrez **senioradmin**.

La version standard du logiciel ("Administrateur", avec le mot de passe 123) ne fonctionne pas. Il est nécessaire d'utiliser une version supérieure.



2 Bouton sur la télécommande → MODE MANUEL

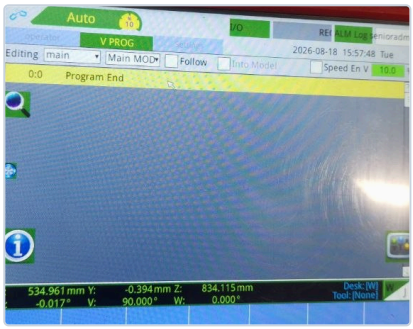
En haut à gauche de l'écran, on trouve l'option "**Manuel**". C'est dans ce mode que l'on crée et modifie les programmes.



Ne lancez pas les programmes suivants : **BRTIRUS0707A (procédure de rodage)** et **J1...J5 (tests des axes)**. Le robot suivra alors les points définis.

3 Télécharger le programme pc_rc

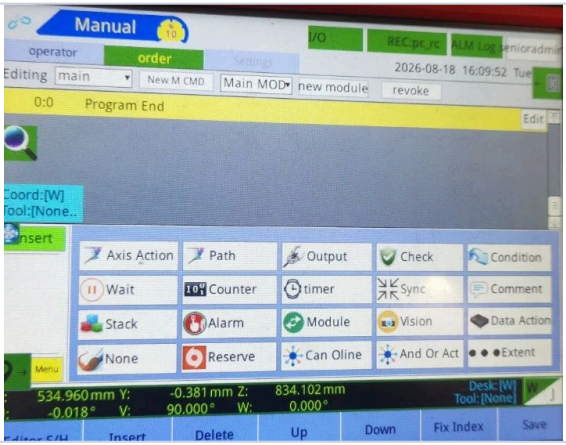
- Dans la liste des programmes, sélectionnez **pc_rc** → **Charger**.
- Si elle n'est pas présente, **New** → nom `pc_rc` → OK → sélectionner → **Charger**.
- En haut, vous verrez apparaître "**REC:pc_rc**".

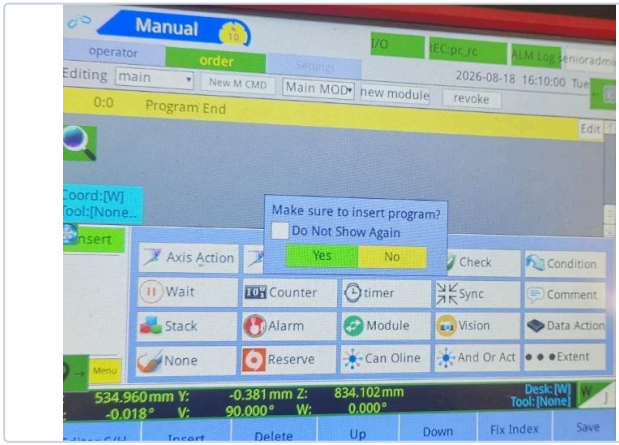


Un nouveau programme est vide : une seule ligne "Fin du programme".

4 Insérer les instructions de Vision

- Onglet «**order**» (éditeur) → Sélectionnez la ligne «**Fin du programme**».
- En bas, dans le menu "**Insert**ion", vous trouverez un bouton appelé "**Vision**".
- En réponse à la question « Veuillez vous assurer d'insérer le programme ?», la réponse est : **Oui**.

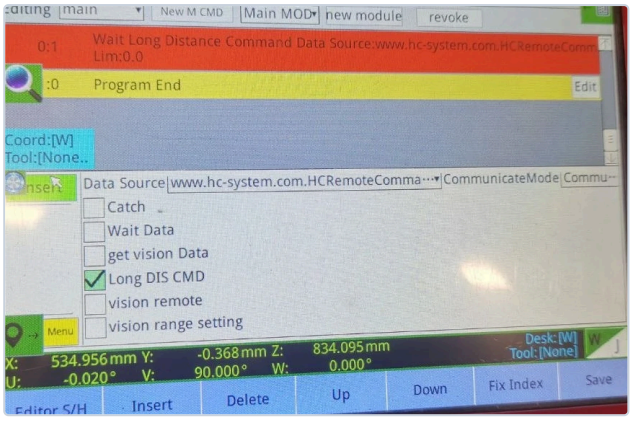


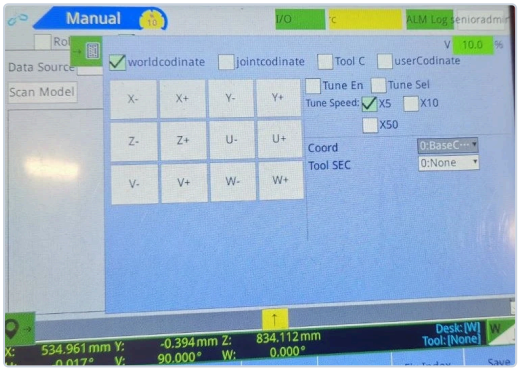


5 Équipe à distance → Sauvegarder

- Galoche **Commande DIS longue**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Mode de communication** — `CommunicateMode1`, si une option est disponible.
- Vérifiez que la ligne `**Wait Long Distance Command ...**` dans le programme se trouve avant la fin du programme.
- En bas à droite : **Enregistrer**.

> Le panneau de commande avec les boutons X+/X+ apparaît au-dessus des cases : fermez-le en cliquant sur le bouton avec l'icône sur le bord droit du panneau.



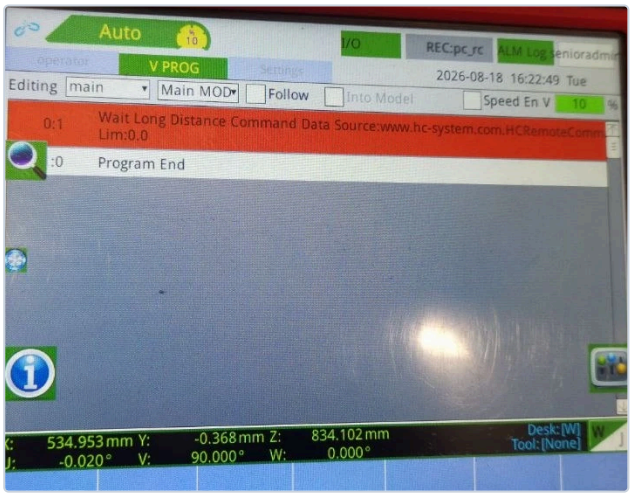


6 Tout est configuré : clé → AUTO → Démarrer

- Clé sur la télécommande → **AUTO** (en haut à gauche : Auto).
- En haut : **REC : pc_rc**, mode **Cycle** (cyclique).
- Appuyez sur **Démarrer**.

> La ligne **Attendre commande à longue distance** est allumée en rouge – le programme attend des commandes, le robot est prêt (mode 7). Ensuite, tout se fait depuis l'ordinateur : Robot1 → « Se connecter ».

Après avoir appuyé sur « Stop » ou en cas d'accident, réactivez le bouton « Start » sur la télécommande ou « Start – Mode 7 » sur le Robot1. La première activation se fera à une vitesse de 5 à 10 %, avec le bouton d'arrêt d'urgence à portée de main.



Si le robot n'est pas encore connecté (une fois, après l'étape 1)

- En tant qu'administrateur (étape 1) : clé → **STOP** → **Paramètres** → **Paramètres du produit** → **Configuration de la communication** → **Paramètres du réseau hôte**.
- **Réseau hôte**; **Adresse locale** – adresse IP du robot, par exemple `192.168.0.50` (port 9760); **Mode de communication** – **Serve** → **Confirmer**.
- Changement de l'adresse IP : Éteignez et rallumez l'alimentation du contrôleur. L'ordinateur doit se trouver dans le même sous-réseau (192.168.0.x).
- Le câble est destiné à être connecté au port **MONITOR** (et non au port CAN1/CAN2).

