BORUNTE: 这是一个机器人，可以通过网络接收指令，简而言之

管理员登录 → (网络机器人) → 手动模式 → 远程控制程序 `pc_rc` → 自动模式 → 开始。 详细版本：“BORUNTE - 通过网络进行远程控制”。

1 登录管理员

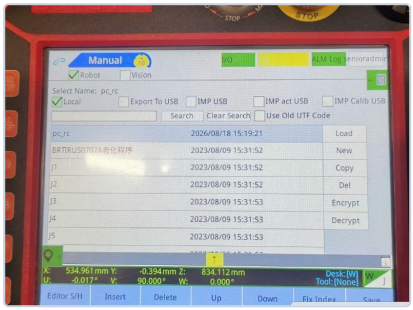
- 点击屏幕上位于顶部右侧的"**用户名**"按钮。
- **用户** — “高级管理员”（Senior admin, 超级管理员）。
- **Password**— 出厂的；原厂的 `123456` 如果它没有被更换过，那就... (后续内容缺失，无法完整翻译)
- **登录。** 在右上角，您将看到 **senioradmin。**

简单的“管理员”程序（密码为123）无法正常运行，需要更高级的权限。



2 遥控器上的按键 → 手动

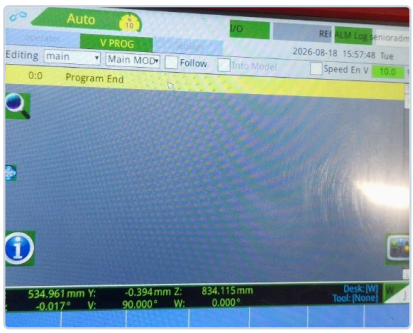
屏幕左上角是“手动”模式。在这个模式下，用户可以创建和编辑程序。



请不要运行 **BRTIRUS0707A 老化程序**（工厂调试）和 **J1...J5**（轴测试），因为机器人会按照这些点的路径行驶。

3 下载程序 pc_rc

- 在程序列表中，选择 **pc_rc** → **加载。**
- 如果没有，则：**New** → 输入姓名 `pc_rc` → 确认 → 选择 → **加载**.
- 在顶部会出现 `**REC:pc_rc**`。

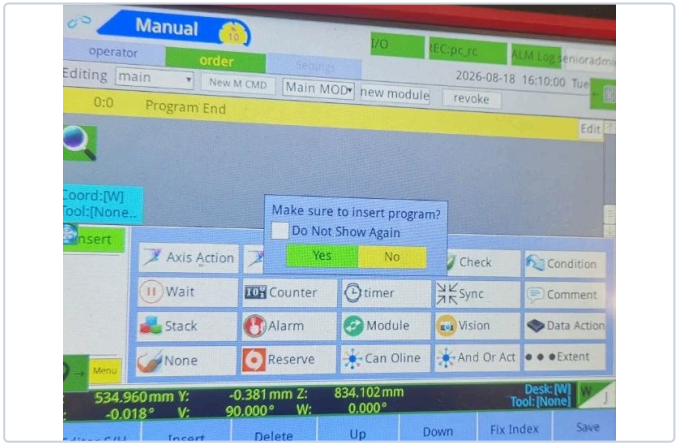


新程序为空——只有一个“程序结束”行。

4 插入“Vision”说明书

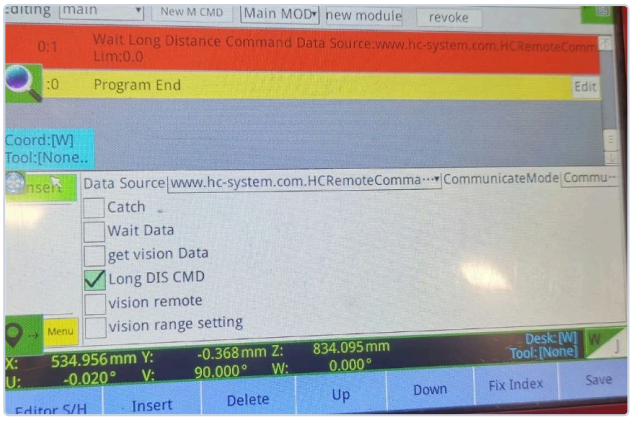
- 在“**order**”（编辑）选项卡中，选择并突出显示“**Program End**”这一行。
- 在下方，找到”插入”（**Insert**）选项，然后在工具栏中找到“**Vision**”按钮。
- 针对”请务必插入程序？”这个问题，回答是：**是的。**



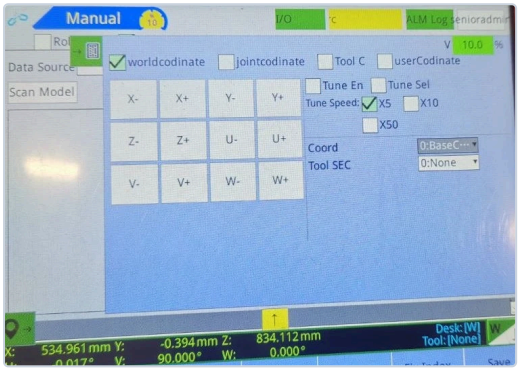


5 远程团队 → 保存

- **Long DIS CMD**：长指令
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **通信模式** — `CommunicateMode1`，如果提供选择。
- 确认：在程序结束前，程序中包含 `**Wait Long Distance Command ...**` 这一行。
- 在右下角是"保存"按钮。



> 插入面板打开，带有X+/X-按钮，位于面板右侧的图标上——请使用面板右侧的图标关闭该面板。

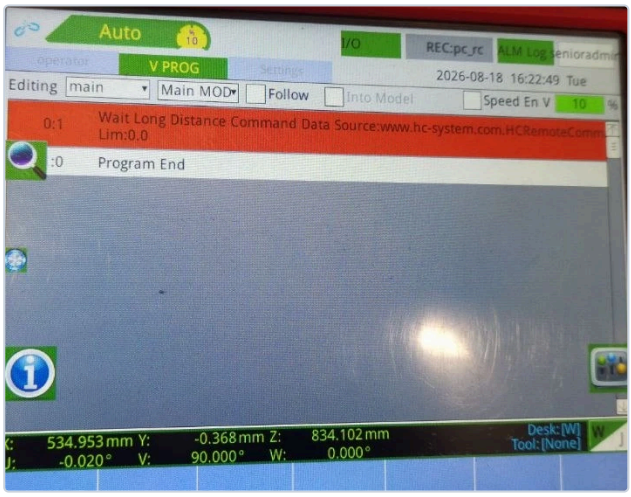


6 已经设置完毕 — 钥匙 → AUTO → 启动

- 遥控器上的按键 → **AUTO** (位于左上角，表示自动模式)。
- 顶部：**REC:pc_rc**， 模式：**循环。**
- 点击 "**开始**"。

> `**等待远程指令** 状态指示灯为红色，表示程序正在等待指令，机器人已准备就绪（模式 7）。 接下来，通过电脑进行操作：Robot1 → "连接"。

在"停止"或发生事故后，再次按下遥控器上的"启动"按钮，或在Robot1上选择"启动 - 模式 7"。首次启动时，速度设定为 5-10%。



★ 如果机器人尚未连接到网络（在步骤 1 之后），

- 以管理员身份登录（步骤1）： 键入 → **STOP** → **设置** → **产品设置** → **通信配置** → **主机网络设置。**
- **主网络**; **本地地址** — 机器人使用的 IP 地址，例如 `192.168.0.50` (端口 9760); **通信模式** — **服务** → **确认**.
- 更改了IP地址，请关闭并重新启动控制器电源。计算机必须在同一子网内（192.168.0.x）。
- 该电缆连接到**MONITOR**接口（非CAN1/CAN2接口）。

