BORUNTE: il robot riceve comandi tramite una rete — in sintesi

Accesso tramite amministratore → (robot in rete) → chiave MANUAL → programma `pc_rc` con comando remoto → chiave AUTO → Avvio. Versione dettagliata: «BORUNTE – controllo remoto tramite rete».

1 Accedere come amministratore

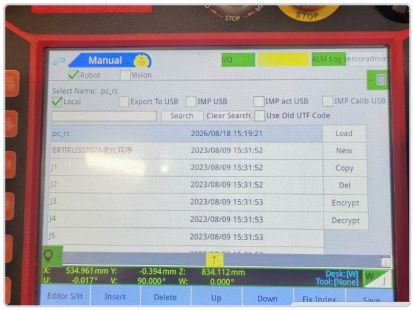
- Premi il pulsante con il nome utente, situato nell'angolo **in alto a destra** dello schermo.
- **Utente** – "Amministratore principale" (Amministratore principale, amministratore di livello superiore).
- **Password** — di fabbrica `123456` Se non è stato sostituito, allora...
- **Accedi**. Nella parte superiore a destra apparirà **senioradmin**.

L'utente standard (con password 123) non ha i permessi necessari; è necessario un amministratore.



2 Chiave sul telecomando → MANUALE

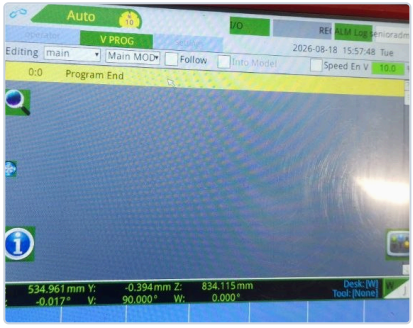
In alto a sinistra dello schermo si trova l'opzione "**Manuale**". In questa modalità, è possibile creare e modificare un programma.



Non eseguire i programmi **BRTIRUS0707A** (ciclo di avviamento) e **J1...J5** (test degli assi), poiché il robot seguirà i punti definiti in essi.

3 Scaricare il programma pc_rc

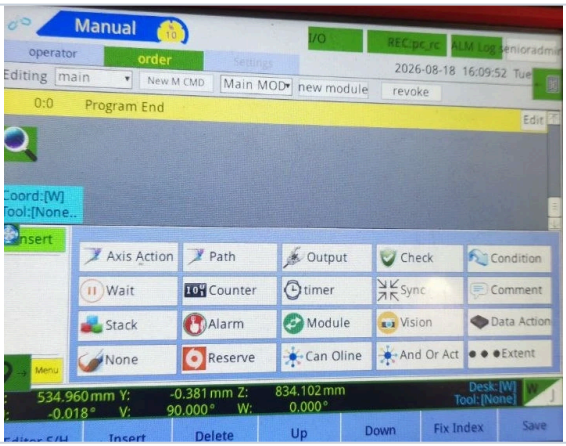
- Nella lista dei programmi, selezionare **pc_rc** → **Carica**.
- Se non è presente, seleziona **Nuovo** → nome `pc_rc` → OK → evidenzia → **Carica**.
- Nella parte superiore, apparirà la scritta "**REC:pc_rc**".

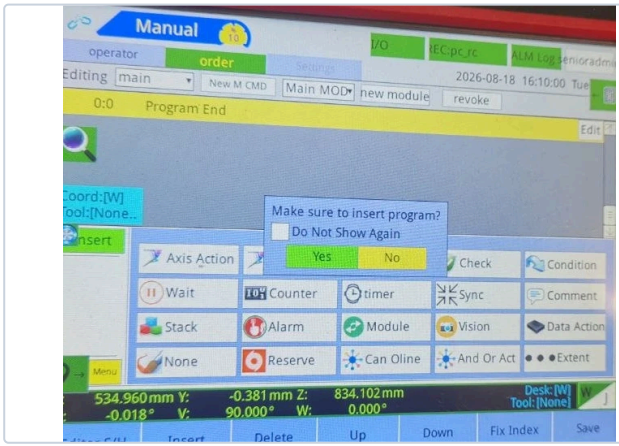


Un nuovo programma è vuoto: contiene una singola riga "Program End".

4 Inserire le istruzioni per Vision

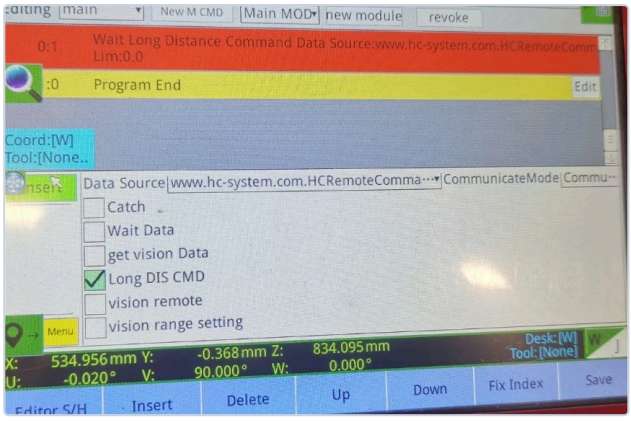
- Scheda "**Ordine**" (editor) → selezionare la riga "**Programma** terminato".
- Nella sezione **Inserisci** → nella barra degli strumenti, trovare il pulsante **Vision**.
- In risposta alla domanda "Assicurarsi di inserire il programma?", la risposta è: **Sì**.



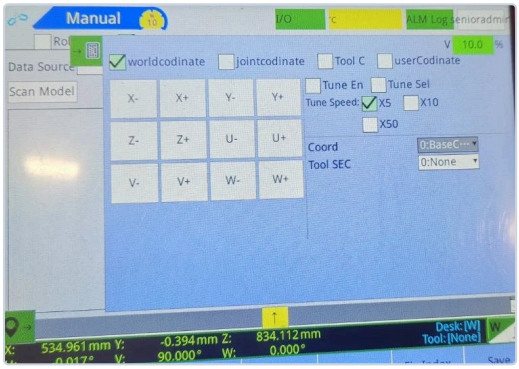


5 Comando remoto → Salva

- Casella **Comando DIS lungo**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Modalità di comunicazione** — `CommunicateMode1`, se disponibile.
- Confermate: nella programmazione, inserite la riga `**Wait Long Distance Command ...**` prima della fine del programma.
- In basso a destra, c'è il **pulsante** "Salva".

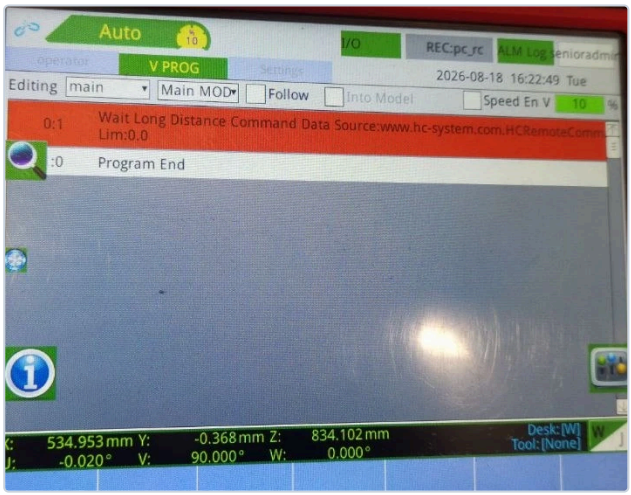


> Si apre il pannello con i pulsanti X+/X-: chiudilo premendo il pulsante con l'icona sul lato destro del pannello.



6 Tutto è stato configurato correttamente: chiave → AUTO → Avvia

- Selettore sulla leva del cambio → **AUTO** (in alto a sinistra, posizione "Auto").
- In alto **REC:pc_rc**Modalità **Cycle** (ciclico).
- Premere **Avvia**.



> La riga **Attesa comando a lunga distanza** è accesa in rosso: il programma attende comandi, il robot è pronto (modalità 7). Da questo punto in poi, il controllo avviene dal computer: Robot1 → "Connetti".

Dopo aver premuto il pulsante "Stop" o in caso di incidente, ripristinare il comando "Start" sul telecomando o "Start – modalità 7" sul dispositivo Robot1. Il primo avvio dovrebbe avvenire a una velocità del 5-10%, con la mano sulla leva di emergenza.

Se il robot non è ancora connesso (una volta, dopo il passaggio 1)

- Accedendo come amministratore (passo 1): chiave → **STOP** → **Impostazioni** → **Impostazioni prodotto** → **Configurazione della comunicazione** → **Impostazioni della rete**.
- Galletto **Rete di destinazione**; **Indirizzo locale** – indirizzo IP del robot, ad esempio `192.168.0.50` (porta 9760); **Modalità di comunicazione** – **Servizio** → **Conferma**.
- Abbiamo cambiato l'indirizzo IP; è necessario spegnere e riaccendere il controller. Il computer deve essere nella stessa sottorete (192.168.0.x).
- Il cavo è compatibile con la porta **MONITOR** (non CAN1/CAN2).

