BORUNTE: El robot recibe instrucciones a través de la red — en resumen

Acceso como administrador → (robot en la red) → clave MANUAL → programa `pc_rc` con control remoto → clave AUTO → Inicio. Versión detallada: «BORUNTE – control remoto a través de la red».

1 Iniciar sesión como administrador

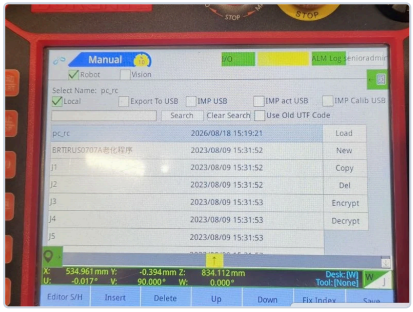
- Haga clic en el botón con el nombre de usuario **en la parte superior derecha de la pantalla**.
- **Usuario** – "Administrador principal" (Administrador principal, administrador de nivel superior).
- **Password** — de fábrica `123456` ...si no se ha cambiado.
- **Iniciar sesión**. En la parte superior derecha aparecerá **senioradmin**.

El "Administrador" estándar (contraseña: 123) no funciona; se necesita un administrador.



2 Llave del mando a distancia → INSTRUCCIONES

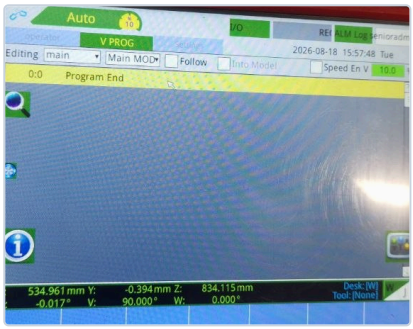
En la esquina superior izquierda de la pantalla, se encuentra la opción "**Manual**". En este modo, se crean y editan programas.



No ejecute los programas **BRTIRUS0707A (procedimiento de puesta en marcha)** y **J1...J5 (pruebas de ejes)**, ya que el robot seguirá las rutas definidas por estos programas.

3 Descargar el programa pc_rc

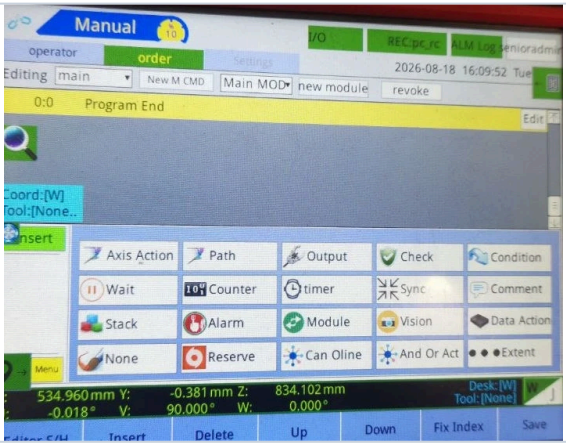
- En la lista de programas, seleccione **pc_rc** → **Cargar**.
- Si no está, **Nueva** → nombre `pc_rc` → OK → seleccionar → **Cargar**.
- En la parte superior aparecerá **REC:pc_rc**.

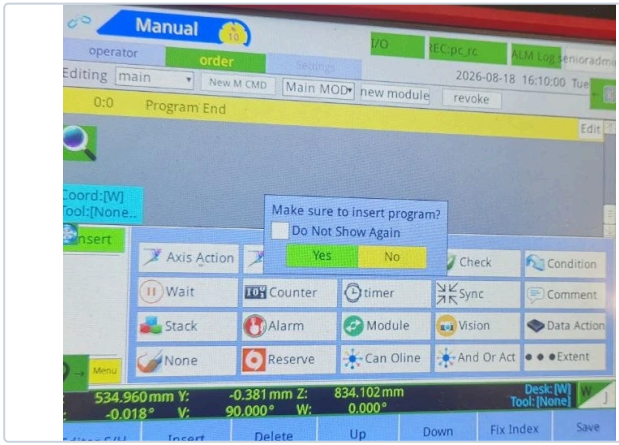


El programa nuevo está vacío: una sola línea que dice "Fin del programa".

4 Insertar la instrucción "Vision"

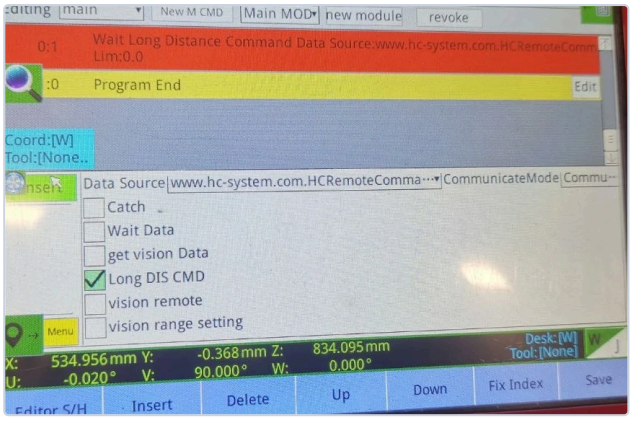
- Pestaña "**order**" (editor) → Seleccione la línea "**Program End**".
- Abajo, en el menú "**Insert**ar", se encuentra el botón "**Vision**" en la barra de herramientas.
- En respuesta a la pregunta "¿Asegúrese de insertar el programa?", la respuesta es: **Sí**.



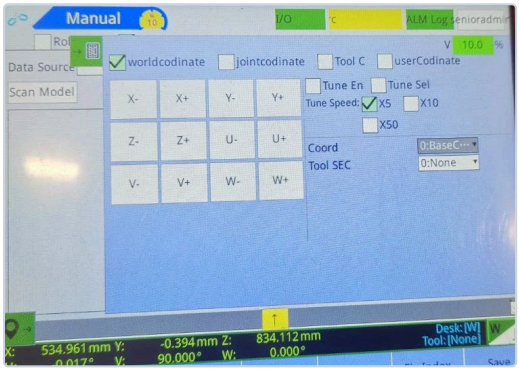


5 Equipo remoto → Guardar

- Galleta **Comando DIS largo**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Modo de comunicación** — `CommunicateMode1`, si hay opciones disponibles.
- Confirme: en el programa, asegúrese de que la línea `**Wait Long Distance Command ...**` esté ubicada antes del final del programa.
- En la parte inferior derecha: **Guardar**.



> Se ha abierto el panel de control con los botones X+/X+ sobre las casillas: cierre el panel con el botón con el icono en el borde derecho.

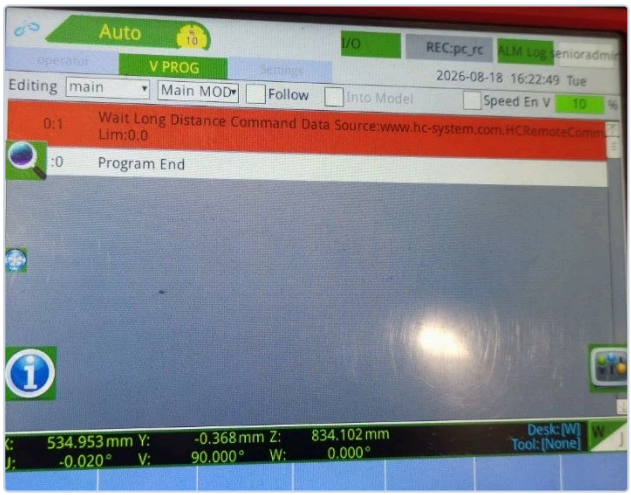


6 Todo configurado: llave → AUTO → Arrancar

- Interruptor en el mando → **AUTO** (en la parte superior izquierda, la opción "Auto").
- Arriba: **REC:pc_rc**, modo "**Cycle**" (cíclico).
- Pulse **Iniciar**.

> La línea **Wait Long Distance Command** está encendida en rojo, lo que indica que el programa está esperando instrucciones. El robot está listo (modo 7). A partir de ahí, todo se controla desde el ordenador: Robot1 → "Conectar".

Después de pulsar "Stop" o de sufrir un accidente, vuelve a pulsar "Start" en el mando o "Start - Modo 7" en el Robot1. El primer arranque se realiza a una velocidad del 5-10%, con la mano sobre el botón de parada de emergencia.



Si el robot aún no está conectado (una vez, después del paso 1)

- Al iniciar sesión como administrador (paso 1): clave → **STOP** → **Configuración** → **Configuración del producto** → **Configuración de comunicación** → **Configuración de red del host**.
- **Red de host**; **Dirección local** — dirección IP del robot, por ejemplo `192.168.0.50` (puerto 9760); **Modo de comunicación** — **Servir** → **Confirmar**.
- Hemos cambiado la dirección IP; apague y vuelva a encender el controlador. El ordenador debe estar en la misma subred (192.168.0.x).
- El cable se conecta al conector **MONITOR** (no CAN1/CAN2).

