BORUNTE: ネットワーク経由で指示を受け、動作するロボット

管理者による操作 → (ネットワーク上のロボット) → マニュアルモードキー → `pc_rc` プログラム（リモートコマンド機能付き）→ 自動モードキー → 開始。詳細版は「BORUNTE - ネットワーク経由の遠隔操作」。

1 管理者としてログイン

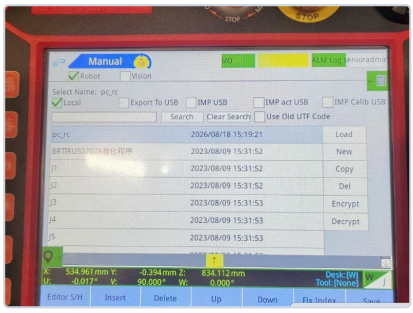
- 画面の右上にある、"**ユーザー名**" と書かれたボタンをクリックしてください。
- **ユーザー** - 「スーパー管理者」
- **Password**- 工場製 `123456` もしそれが変更されていない場合。
- **ログイン**。 画面上部右側に "**senioradmin**" と表示されます。

通常の「管理者」 (パスワード: 123) は機能しません。上位管理者が必要です。



2 リモコンのキー → マニュアル

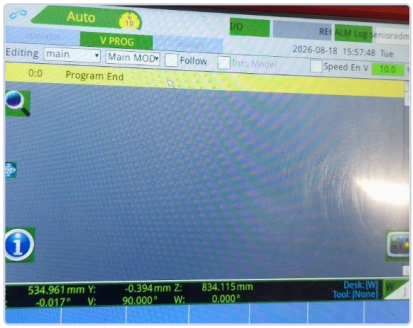
画面の左上には「**Manual**」という項目があります。このモードでは、プログラムの作成と編集を行います。



BRTIRUS0707A 老化プログラム (工場出荷時の設定) および **J1...J5** (軸テスト) は、実行しないでください。ロボットはこれらのポイントを走行します。

3 プログラムをインストールする。 または プログラムをダウンロードする。 (文脈によって適切な訳を選択してください。)pc_rc

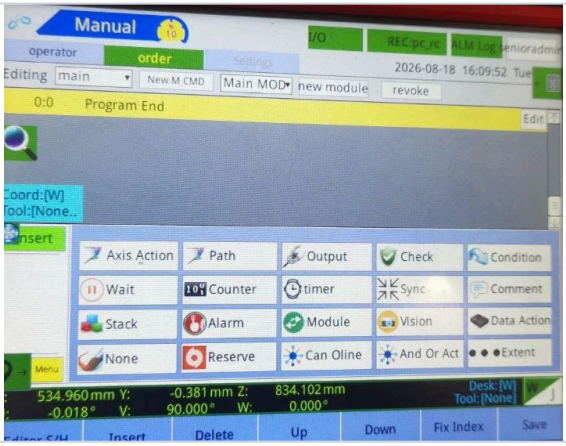
- プログラムリストから、**pc_rc** を選択し、**Load** をクリックしてください。
- 該当する項目がない場合 → **New** → 項目名 `pc_rc` → OK → 選択 → **読み込み**.
- 上部に「**REC:pc_rc**」という表示が現れます。

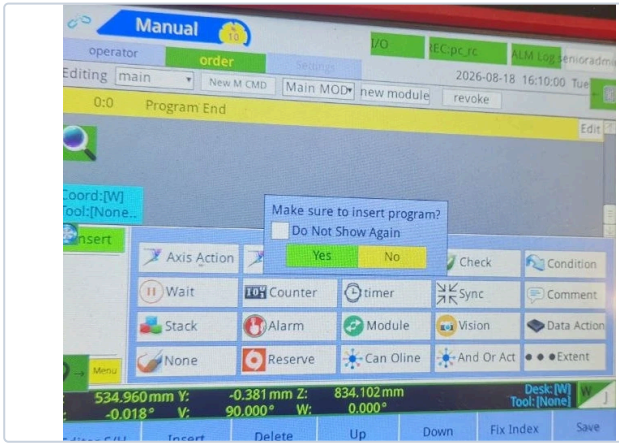


新しいプログラムは空欄で、"プログラム終了"という一行だけが記述されています。

4 Vision のマニュアルを挿入

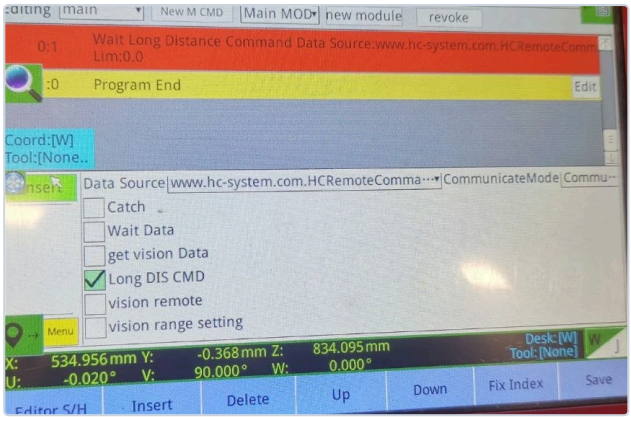
- 「**order**」タブ（編集モード）→ **Program End**行を選択してください。
- 画面下部の「挿入」メニューにある「**Vision**」ボタンをクリックしてください。
- 質問：「プログラムを挿入することを確かめますか？」 回答：「はい。」



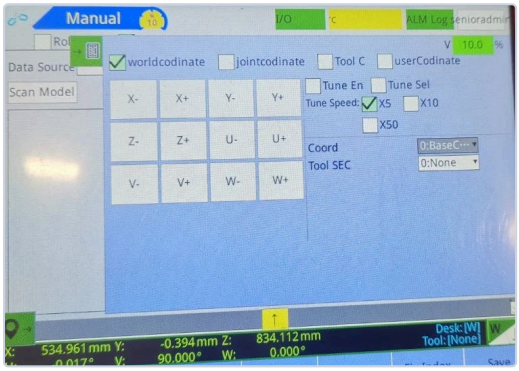


5 遠隔操作 → 保存

- チェック **Long DIS CMD**. (原文ママ)
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **通信モード** — `CommunicateMode1`、選択肢がある場合
- 確認してください：プログラムの終了前に、`**Wait Long Distance Command ...**` という行が存在することを確認してください。
- 右下: **保存**

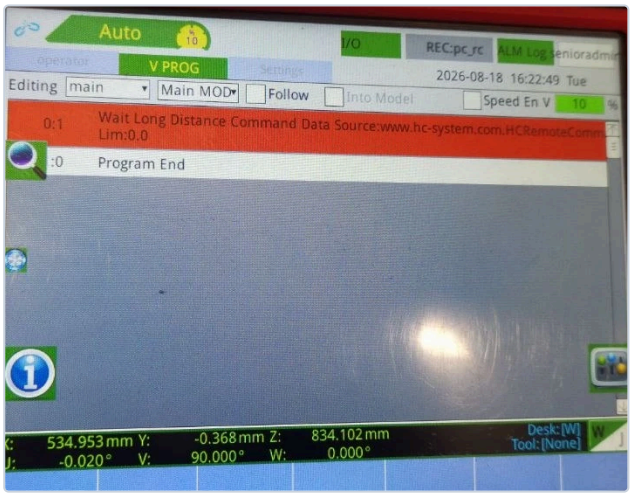


> ジョグパネルが開きます。X+/X+ボタンがチェックボックスの上に表示されます。パネルの右端にあるアイコンのボタンで閉じます。



6 すべての設定完了 - キー → AUTO → 開始

- リモコンのキー → **AUTO** (左上にある「AUTO」)
- 上部：**REC：pc_rc**、モード：**サイクル**（連続）。
- **開始** ボタンをクリックしてください。



> `**遠隔操作コマンド待ち** が赤色で点灯している - プログラムはコマンドを待っています。ロボットは準備完了（モード7）。その後は、コンピューターから操作します：Robot1 → 「接続」

「ストップ」ボタンを押した後、または何らかの異常が発生した場合、操作パネルの「スタート」ボタン、または「スタート - モード7」ボタンを押してくださいRobot1最初の試運転では、速度を5〜10%に設定し、緊急停止ボタンは常に準備しておきます。

★ ロボットがまだネットワークに接続されていない場合（一度だけ、ステップ1の後）

- 管理者としてログイン（ステップ1）：**STOP → 設定 → 製品設定 → 通信設定 → ホストネットワーク設定**
- ガロチカ**Host Network En**; **Local Addr**- 例えば、IPロボットなど`192.168.0.50`(ポート番号: 9760)**CommunicateMode — Serve → Confirm**.
- IPアドレスを変更した場合、コントローラーの電源を入れ直してください。コンピュータは同じサブネット (192.168.0.x) にあります。
- ケーブルは、**MONITOR** (CAN1/CAN2ではない) のコネクタに接続します。

