BORUNTE: O robô recebe comandos através da rede – em resumo

Acesso como administrador → (robô na rede) → chave MANUAL → programa `pc_rc` com comando remoto → chave AUTO → Iniciar. Versão detalhada: «BORUNTE – controle remoto via rede».

1 Entrar como administrador

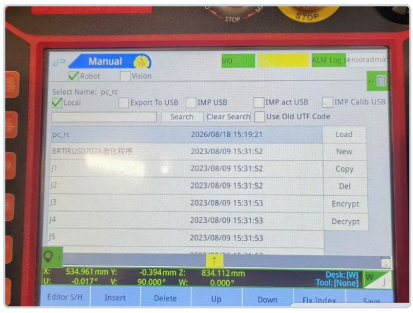
- Clique no botão com o nome de usuário "**no canto superior direito da tela**".
- **Usuário** – "Administrador de Nível Superior" (Administrador de Nível Superior, Superadministrador).
- **Password** — de fábrica `123456` Se não foi alterado, então...
- **Faça login**. No canto superior direito, o nome será **senioradmin**.

O "Administrador" padrão (senha: 123) não funciona; é necessário um administrador mais experiente.



2 Chave do controle remoto → MANUAL

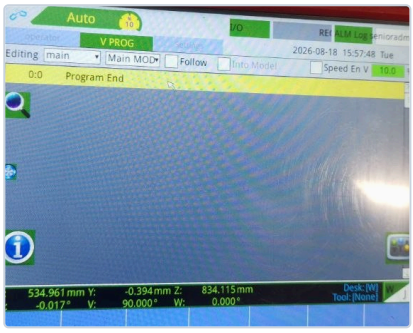
No canto superior esquerdo da tela, há a opção "**Manual**". Neste modo, é possível criar e editar o programa.



Não execute os programas "**BRTIRUS0707A - Programa de Calibração**" (calibração de fábrica) e "**J1...J5**" (testes de eixos) – o robô seguirá os pontos especificados nesses programas.

3 Baixar o programa pc_rc

- Na lista de programas, selecione **pc_rc** → **Carregar**.
- Se não houver, então **Novo** → nome `pc_rc` → OK → selecionar → **Carregar**.
- Na parte superior, aparecerá a indicação "**REC:pc_rc**".

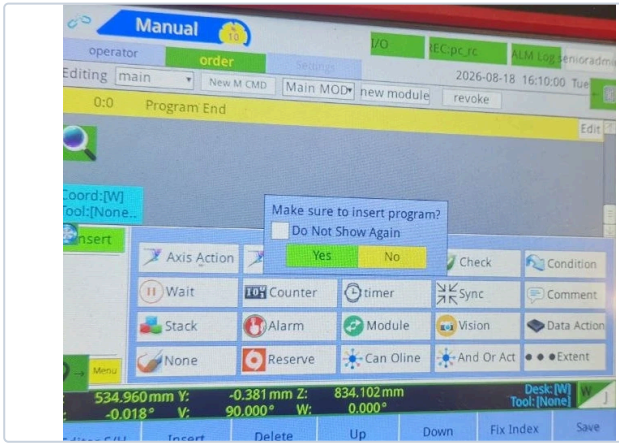


Um novo programa está vazio – uma única linha "Fim do Programa".

4 Insira o manual de instruções da Vision

- Na aba "**ordem**" (editor), selecione a linha "**Fim do Programa**".
- Na parte inferior, na barra de ferramentas, clique no botão "**Vision**".
- Em resposta à pergunta "Certifique-se de inserir o programa?", a resposta é: **Sim**.

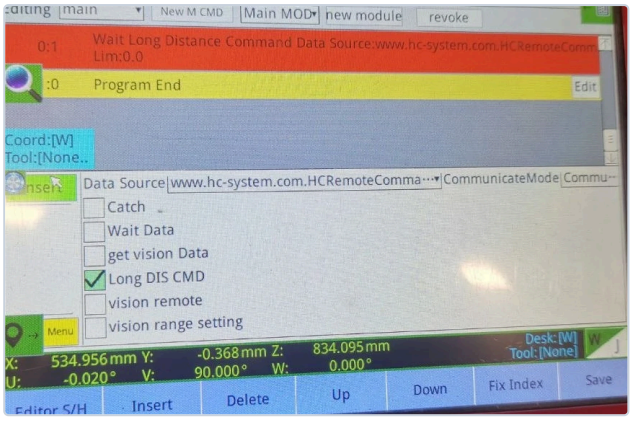


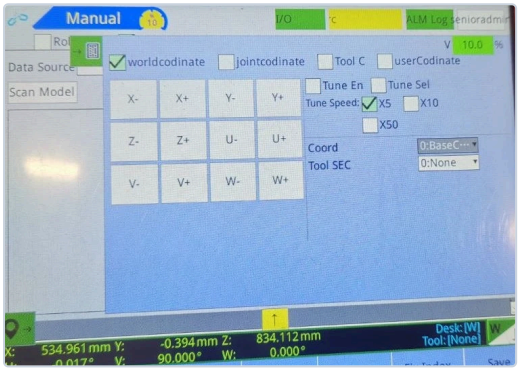


5 Equipe remota → Salvar

- Marcar **Comando DIS longo**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Modo de Comunicação** — `CommunicateMode1`, caso haja opção.
- Confirme: na programação, a linha `**Comando de Espera de Longa Distância ...**` deve estar localizada antes do final do programa.
- No canto inferior direito, está o botão "**Salvar**".

> O painel de controle com os botões X+/X+ apareceu acima das caixas de seleção – feche-o com o botão com o ícone na borda direita do painel.



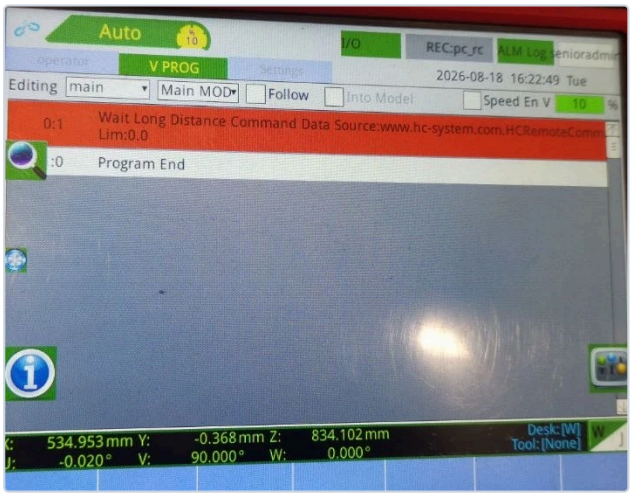


6 Tudo configurado – chave → AUTO → Iniciar

- Chave no controle remoto → **AUTO** (no canto superior esquerdo, a opção "Auto").
- Na parte superior: **REC:pc_rc**, modo "**Cycle**" (cíclico).
- Clique em **Iniciar**.

> A linha **Comando de Longa Distância** está vermelha – o programa está aguardando comandos, o robô está pronto (modo 7). A partir daí, tudo é feito a partir do computador: Robot1 → "Conectar".

Após o "Stop" ou um acidente, pressione novamente o botão "Start" no controle remoto ou a opção "Start - Modo 7" no Robot1. O primeiro início deve ser feito com uma velocidade de 5–10%, com a mão sobre o botão de emergência.



Se o robô ainda não estiver conectado (apenas uma vez, após o passo 1)

- Ao acessar como administrador (passo 1): chave → **STOP** → **Configurações** → **Configurações do Produto** → **Configuração de Comunicação** → **Configurações da Rede do Host**.
- Marquinho **Rede do Host**; **Endereço Local** – endereço IP do robô, por exemplo `192.168.0.50` (porta 9760); **Modo de Comunicação** – **Servir** → **Confirmar**.
- Alteramos o endereço IP; desligue e ligue o controlador. O computador deve estar na mesma sub-rede (192.168.0.x).
- O cabo – para o conector **MONITOR** (não CAN1/CAN2).

