BORUNTE: 이 로봇은 네트워크를 통해 명령을 수신합니다. (간단 설명)

관리자 접속 → (네트워크 로봇) → 수동 키 → 원격 명령 프로그램 `pc_rc` → 자동 키 → 시작. 상세 버전: "BORUNTE – 네트워크 기반 원격 제어"

1 관리자 계정으로 로그인

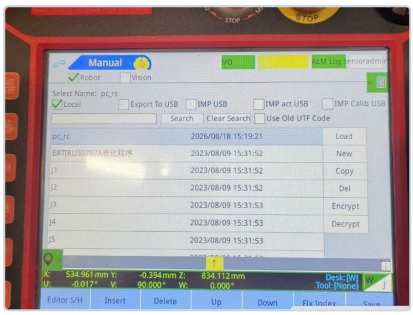
- 화면 상단 우측에 있는 "**사용자 이름**" 버튼을 클릭하세요.
- **사용자** – "관리자" (관리자, 최고 관리자)
- **Password** - 공장에서 생산된 제품 `123456` (만약 변경되지 않았다면)
- **로그인**. 상단 우측에 "**senioradmin**"으로 변경됩니다.

일반적인 "관리자" (비밀번호 123) 프로그램으로는 작동하지 않으며, 관리자가 필요합니다.



2 리모컨의 버튼 → 수동

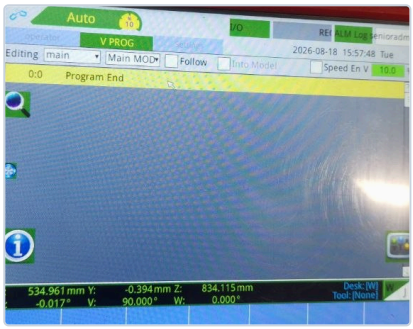
화면 상단 좌측에는 "**수동**" 모드가 있습니다. 이 모드에서는 프로그램을 생성하고 관리합니다.



BRTIRUS0707A 노화 프로그램 (공장 초기 설정) 및 **J1...J5** (축 테스트)는 실행하지 마세요. 로봇은 해당 지점을 따라 이동합니다.

3 프로그램을 다운로드 pc_rc

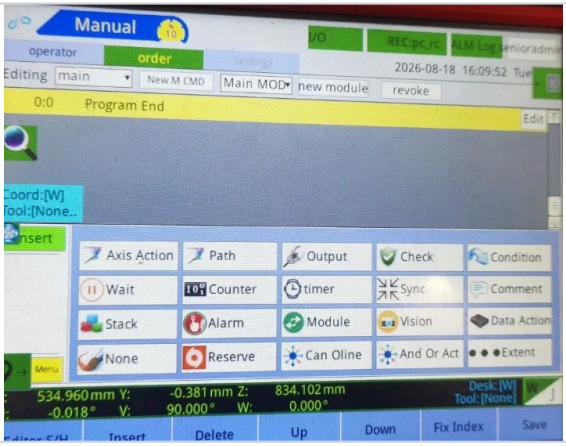
- 프로그램 목록에서 "**pc_rc**"을 선택한 다음, "**로드(Load)**"를 클릭하세요.
- 존재하지 않는 경우: **New** → 이름 `pc_rc` → 확인 → 선택 → **로딩**.
- 맨 위에 "**REC:pc_rc**"라는 문구가 나타납니다.

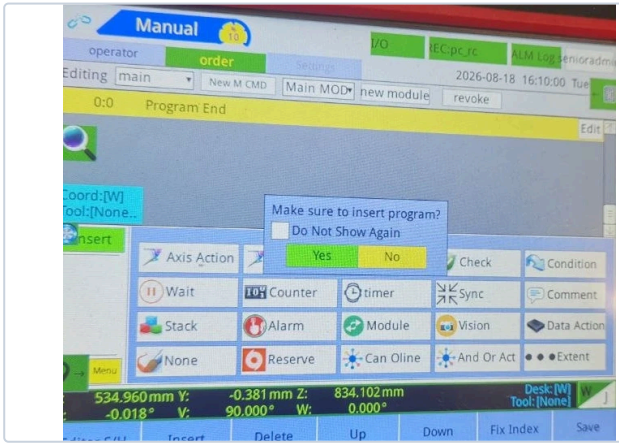


새로운 프로그램은 비어 있습니다. "프로그램 종료"라는 단 한 줄만 있습니다.

4 Vision 사용 설명서 삽입

- "**order** (편집) 탭 → "**프로그램 종료** 행을 선택합니다."
- 아래에서 "**Insert**" → 패널의 "**Vision**" 버튼을 클릭합니다.
- 질문 "프로그램을 삽입했는지 확인하시겠습니까?"에 대한 답변: **네**.

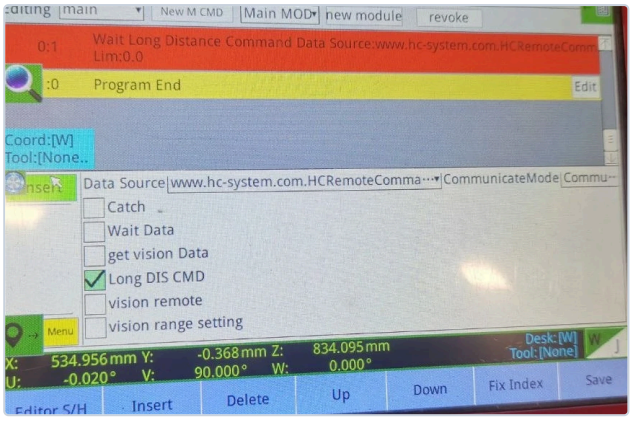


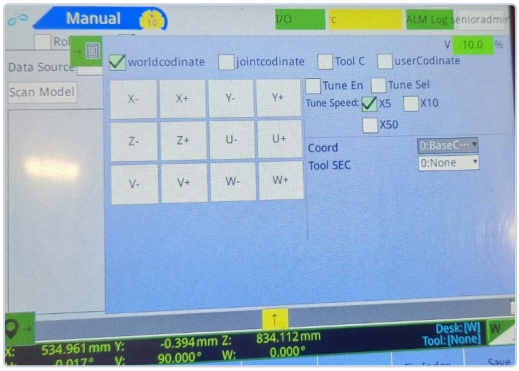


5 원격 팀 → 저장

- **긴 DIS 명령**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **통신 모드** — `CommunicateMode1`, 선택 사항이 있는 경우
- 확인: 프로그램의 **Wait Long Distance Command ...** 줄이 프로그램 종료 전에 있어야 합니다.
- 오른쪽 하단에 **저장**

> X−/X+ 버튼이 체크 박스 위에 표시된 조이스 패널이 열립니다. 패널의 오른쪽 측면에 있는 아이콘 버튼으로 닫으세요.



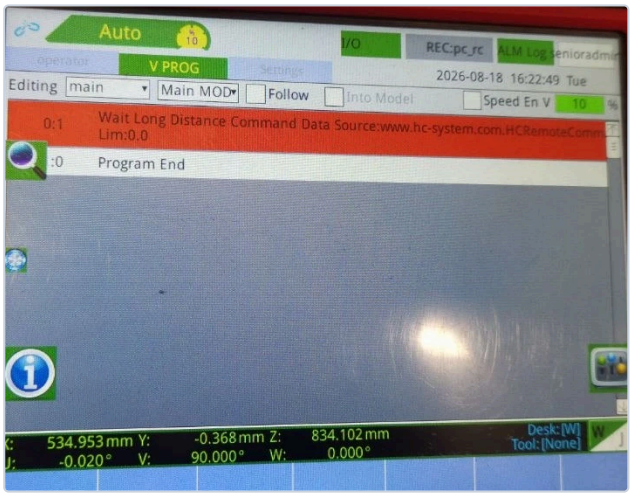


6 모든 설정을 완료했습니다. 키 → 자동 → 시작

- 리모컨의 키 → **AUTO** (왼쪽 상단에 '자동' 표시)
- 상단에 **REC:** (재생), pc_rc, **Cycle** (순환) 모드
- "**시작** " 버튼을 누르세요.

> "**원격 명령 대기** 상태가 켜져 있고, 프로그램은 명령을 기다리고 있으며, 로봇은 준비 상태(7번 모드)입니다. 이후에는 컴퓨터에서 다음과 같이 진행합니다: Robot1 → "연결"

"스톱" 버튼을 누르거나 사고가 발생한 후, 리모컨의 "스마트" 버튼을 다시 누르거나, Robot1의 "7번 모드"를 선택합니다. 처음 시작 시에는 5~10%의 속도로 작동하며, 비상 정지 버튼이 있는 곳에 손을 댑니다.



★ 로봇이 아직 네트워크에 연결되지 않은 경우 (처음 단계를 완료한 후)

- 관리자 모드로 로그인 (1단계): 키 → **STOP** → **설정** → **제품 설정** → **통신 설정** → **호스트 네트워크 설정**.
- **호스트 네트워크 엔**; **로컬 주소** – 로봇의 IP 주소, 예를 들어 `192.168.0.50` (포트 9760); **커뮤니케이션 모드** – **서버** → **확인**.
- IP 주소를 변경했습니다. 컨트롤러의 전원을 껐다가 다시 켜십시오. 컴퓨터는 동일한 서브넷(192.168.0.x)에 있습니다.
- 케이블은 **MONITOR** 단자에 연결됩니다 (CAN1/CAN2 단자와는 다름).

