BORUNTE: यह रोबोट नेटवर्क के माध्यम से कमांड प्राप्त करता है - संक्षिप्त विवरण

प्रशासक के माध्यम से प्रवेश → (नेटवर्क में रोबोट) → मैनुअल कुंजी → दूरस्थ कमांड वाला प्रोग्राम `pc_rc` → ऑटो कुंजी → शुरू करें। विस्तृत संस्करण - "BORUNTE - नेटवर्क पर दूरस्थ नियंत्रण"।

1 प्रशासक के रूप में लॉग इन करें

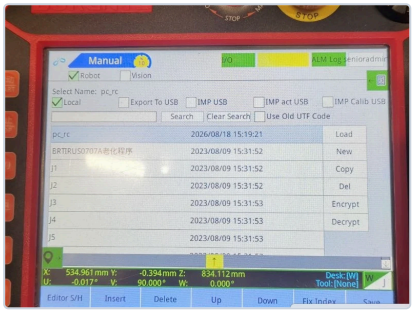
- स्क्रीन के ऊपरी-दाएं कोने पर "**उपयोगकर्ता नाम**" वाले बटन पर क्लिक करें।
- **उपयोगकर्ता** — "वरिष्ठ प्रशासक" (वरिष्ठ प्रशासक, सुपर एडमिन)।
- **Password** — कारखानी (कारखाने से संबंधित) `123456` यदि इसे बदला नहीं गया है, तो...
- **लॉग इन करें**। दाईं ओर ऊपर, आपको **सीनियरएडमिन** दिखाई देगा।

सामान्य "प्रशासक" (पासवर्ड 123) प्रोग्राम काम नहीं कर रहा है - एक वरिष्ठ व्यक्ति की आवश्यकता है।



2 रिमोट पर मौजूद कुंजी → मैनुअल

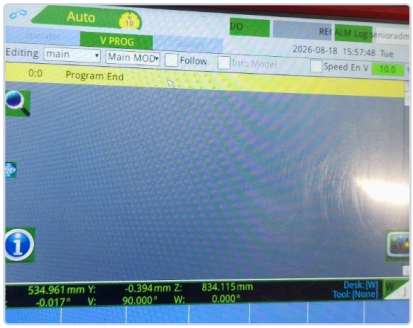
स्क्रीन के ऊपरी-बाएँ कोने में "**मैनुअल**" विकल्प है। इस मोड में, प्रोग्राम बनाया और नियंत्रित किया जाता है।



BRTIRUS0707A (फैक्टरी का परीक्षण) और **J1...J5** (अक्ष परीक्षण) नामक प्रोग्रामों को न चलाएं - रोबोट इन बिंदुओं पर चलेगा।

3 प्रोग्राम डाउनलोड करें pc_rc

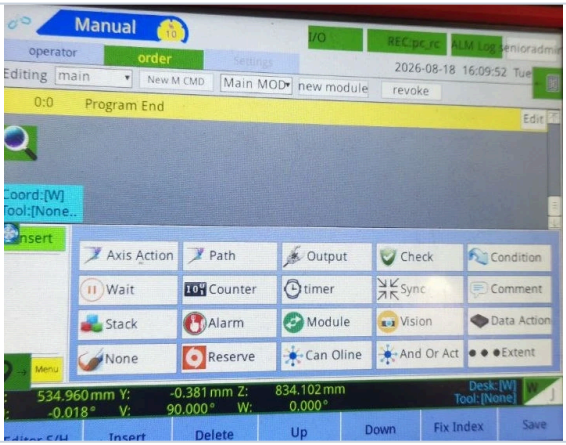
- प्रोग्रामों की सूची में, "**pc_rc**" को चुनें और फिर "**लोड**" पर क्लिक करें।
- अगर यह मौजूद नहीं है, तो **नई** → नाम `pc_rc` → ठीक → हाइलाइट करें → **लोड**.
- ऊपर "**REC:pc_rc**" दिखाई देगा।

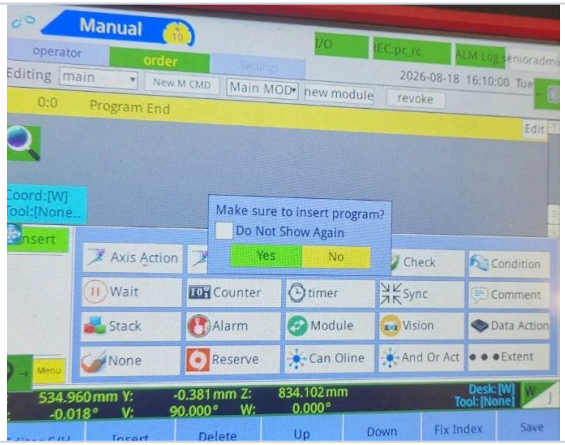


नया प्रोग्राम खाली है - एक पंक्ति "प्रोग्राम समाप्त"।

4 विजन के निर्देशों को डालें

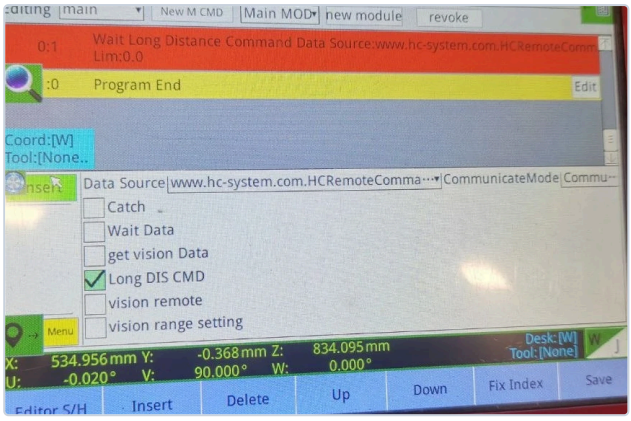
- "**ऑर्डर**" टैब (एडिटर) में, "**प्रोग्राम एंड**" वाली पंक्ति को चुनें।
- नीचे **Insert** → पैनल में **Vision** बटन।
- "क्या आपने प्रोग्राम को सही ढंग से डाला है?" इस प्रश्न के उत्तर में: **हाँ**.



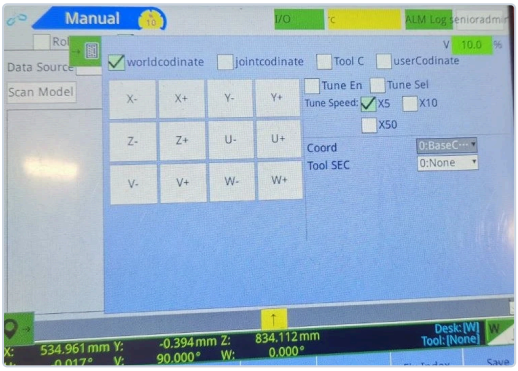


5 दूरस्थ टीम → सहेजें

- चेकबॉक्स "लॉन्ग डीआईएस सीएमडी" सक्रिय है।
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **संचार मोड** — `CommunicateMode1`, यदि विकल्प उपलब्ध हो।
- कृपया पुष्टि करें: कार्यक्रम के अंत से पहले, **Wait Long Distance Command ...** नामक पंक्ति को कार्यक्रम में शामिल करें।
- नीचे दाएं, "**Save**"।

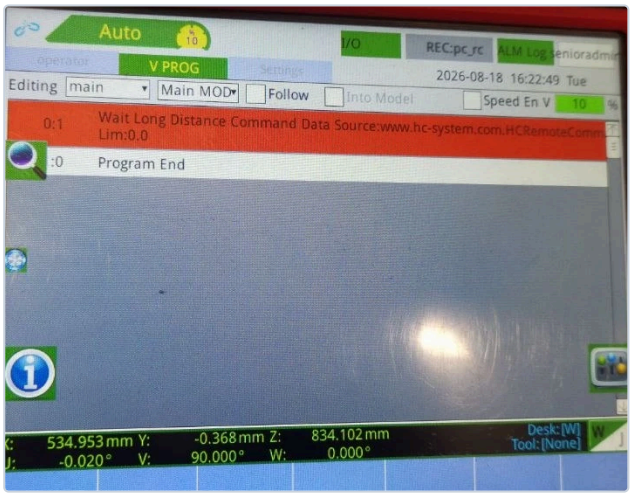


> X- / X+ बटनों के साथ पैनल खुल गया है - पैनल के दाहिने किनारे पर आइकन वाले बटन का उपयोग करके इसे बंद करें।



6 सब कुछ सेट कर लिया है - चाबी → ऑटो → स्टार्ट

- रिमोट कंट्रोल पर कुंजी → **ऑटो** (बाएं ऊपर - ऑटो)।
- ऊपर, **REC:pc_rc**, मोड **साइकल** (लूप)।
- "**शुरू**" बटन पर क्लिक करें।



> "**डिस्टेंस कमांड का इंतजार**" लाल रंग में जल रहा है - प्रोग्राम कमांड का इंतजार कर रहा है, रोबोट तैयार है (मोड 7)। इसके बाद, कंप्यूटर से: Robot1 → "कनेक्ट करें"।

"स्टॉप" या दुर्घटना के बाद, रिमोट पर "स्टार्ट" को फिर से दबाएं या Robot1 में "स्टार्ट - मोड 7" का उपयोग करें। पहली बार शुरू करने के लिए, गति 5-10% पर सेट करें, और आपातकालीन स्टॉप बटन के पास अपना हाथ रखें।

★ यदि रोबोट अभी तक नेटवर्क में नहीं है (एक बार, चरण 1 के बाद)

- प्रशासक के रूप में लॉग इन करने के बाद (पहला चरण): कुंजी → **STOP** → **सेटिंग्स** → **उत्पाद सेटिंग** → **संचार कॉन्फ़िगरेशन** → **होस्ट नेटवर्क सेटिंग**.
- **होस्ट नेटवर्क एन**; **स्थानीय पता** — IP रोबोट, उदाहरण के लिए `192.168.0.50` (पोर्ट 9760); **कम्युनिकेट मोड — सर्वर** → **पुष्टि करें**.
- IP बदल दिया है - कंट्रोलर की बिजली बंद और चालू करें। कंप्यूटर उसी सबनेट में है (192.168.0.x)।
- केबल - **MONITOR** पोर्ट से कनेक्ट होती है (CAN1/CAN2 नहीं)।

