BORUNTE: الروبوت يستقبل الأوامر عبر الشبكة - ملخص

الدخول بواسطة المسؤول → (روبوت متصل بالشبكة) → مفتاح "يدوي" (MANUAL) → برنامج `pc_rc` مع أمر عن بعد → مفتاح "تلقائي" (AUTO) → بدء التشغيل. نسخة مفصلة: "BORUNTE - التحكم عن بعد عبر الشبكة".

1 تسجيل الدخول كمسؤول

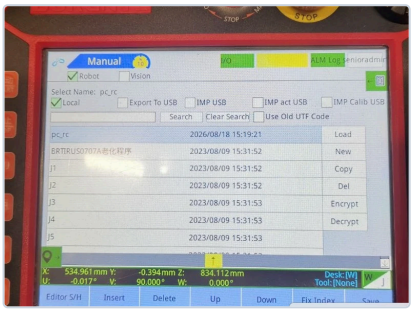
- اضغط على الزر الذي يحمل اسم المستخدم "**في الجزء العلوي الأيمن من الشاشة**".
- **المستخدم** - "مسؤول النظام الرئيسي" (مسؤول النظام الرئيسي، أو المسؤول ذو الامتيازات الكاملة).
- **Password** — مصنعي `123456` إذا لم يتم تغييره.
- **تسجيل الدخول**. سيظهر اسم المستخدم **senioradmin** في الزاوية العلوية اليمنى.

البرنامج العادي "المدير" (كلمة المرور 123) لا يعمل - مطلوب مدير أعلى.



2 مفتاح التحكم عن بعد → دليل المستخدم

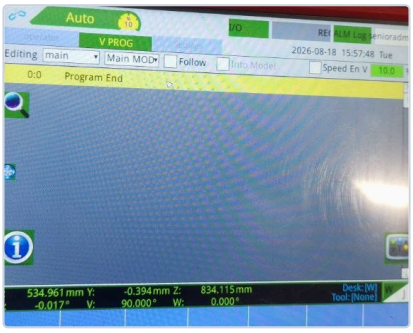
في الزاوية العلوية اليسرى من الشاشة، يوجد خيار "يدوي" (**Manual**). في هذا الوضع، يتم إنشاء وتعديل البرنامج.



لا تقم بتشغيل البرامج **BRTIRUS0707A** (برنامج التشغيل الافتراضي) و **J1...J5** (اختبار المحاور)، فالروبوت سيسير على طول هذه النقاط.

3 تحميل البرنامج pc_rc

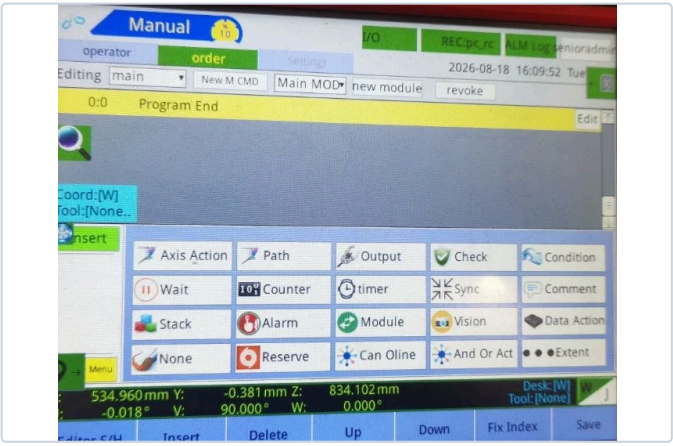
- في قائمة البرامج، حدد **pc_rc** → **تحميل**.
- لا يوجد، اسم **New** → `pc_rc` → موافق → تحديد → **تحميل**.
- ستظهر في الأعلى: **REC:pc_rc**.

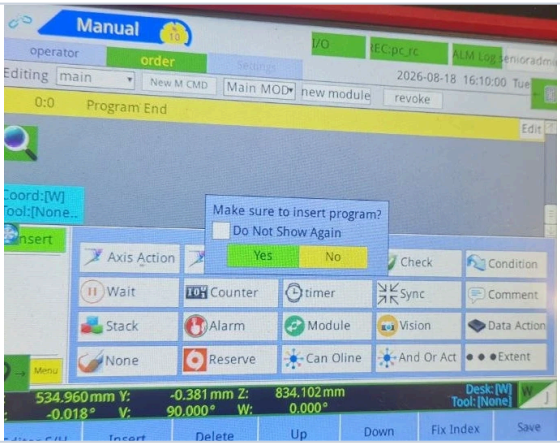


البرنامج الجديد فارغ - سطر واحد: "نهاية البرنامج"

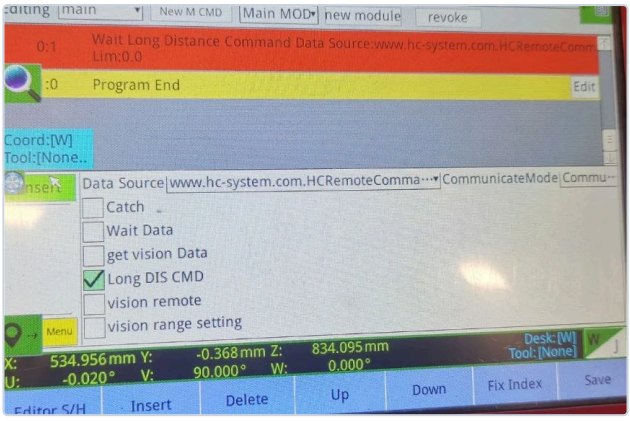
4 إدراج تعليمات "Vision"

- التبويب **order** (المحرر) → حدد السطر **نهاية البرنامج**.
- في الأسفل، اضغط على **Insert** ثم على زر **Vision** في اللوحة.
- في إجابة على سؤال "هل تم إدخال البرنامج؟"، الإجابة هي: **نعم**.



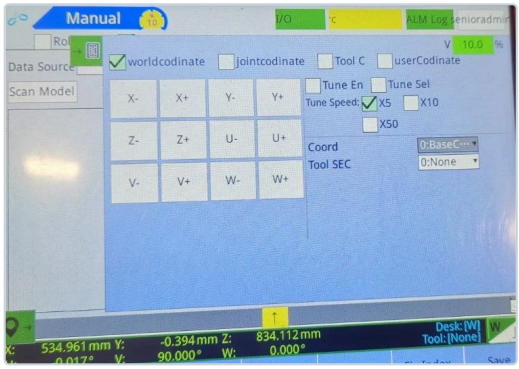


5 فريق عن بعد → حفظ

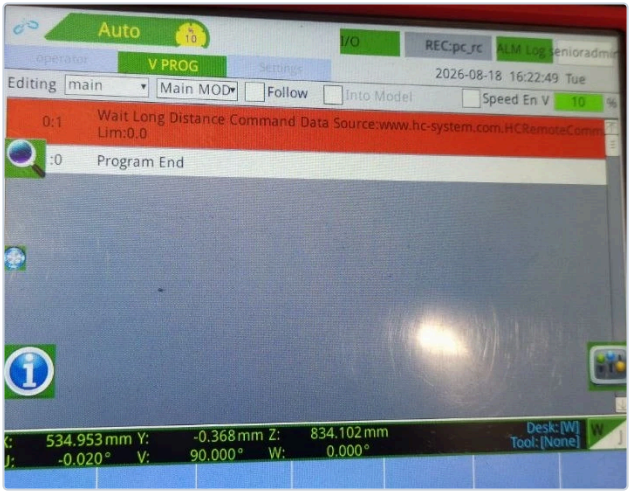


- علامة تحقق (أو مربع اختيار) طويلة، أمر (أو خيار) مخصص.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **وضع الاتصال** - `CommunicateMode1`، إذا كان هناك خيار.
- تأكد من وجود السطر `**Wait Long Distance Command ...**` في البرنامج قبل نهاية البرنامج.
- في الأسفل، على اليمين، يوجد زر "حفظ" (**Save**).

> تم فتح لوحة التحكم مع الأزرار X+/X- فوق العلامات - أغلقها بالضغط على الزر الذي يحمل رمزًا في الجانب الأيمن من اللوحة.



6 تم ضبط كل شيء - مفتاح → تلقائي → بدء التشغيل

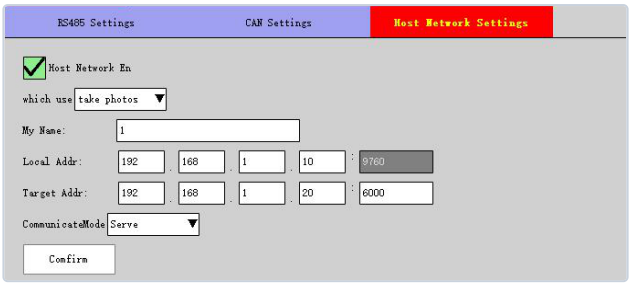


- مفتاح التحكم في القاطع → **AUTO** (في الزاوية اليسرى العلوية، "أوتوماتيكي").
- في الأعلى **REC:pc_rc**الوضع **Cycle** (دوري).
- اضغط على **ابدأ**.

> يظهر الضوء الأحمر في السطر `**Wait Long Distance Command**`، مما يعني أن البرنامج ينتظر أوامر، والروبوت جاهز (الوضع 7). بعد ذلك، يتم التحكم في كل شيء من الحاسوب: `Robot1` → "الاتصال".

بعد الضغط على زر "إيقاف" أو في حالة وقوع حادث، يجب الضغط على زر "بدء التشغيل" على جهاز التحكم أو "بدء التشغيل - وضع 7" في جهاز Robot1. يجب البدء بالتشغيل بسرعة تتراوح بين 5-10%، مع التأكد من وجود زر إيقاف الطوارئ في متناول اليد.

إذا لم يكن الروبوت متصلاً بالشبكة (مرة واحدة، بعد الخطوة الأولى)



- عند الدخول كمسؤول (الخطوة 1): إدخال كلمة المرور ← **إيقاف** ← **الإعدادات** ← **إعدادات المنتج** ← **تكوين الاتصال** ← **إعدادات الشبكة المضيفة**.
- "شبكة المضيف **Host Network En**; عنوان الشبكة المحلي **Local Addr** - عنوان IP الخاص بالروبوت، على سبيل المثال `192.168.0.50` (المنفذ 9760); وضع الاتصال **CommunicateMode** - **الخدمة** ← **التأكيد**.
- تم تغيير عنوان IP - يجب إيقاف تشغيل وإعادة تشغيل وحدة التحكم. الكمبيوتر - في نفس الشبكة الفرعية (x.192.168.0).
- الكابل - موصل إلى منفذ **MONITOR** (وليس CAN1/CAN2).