BORUNTE: Robot menerima perintah melalui jaringan — secara singkat

Masuk sebagai administrator → (robot dalam jaringan) → kunci MANUAL → program `pc_rc` dengan perintah jarak jauh → kunci AUTO → Mulai. Versi lengkap: «BORUNTE — pengendalian jarak jauh melalui jaringan».

1 Masuk sebagai administrator

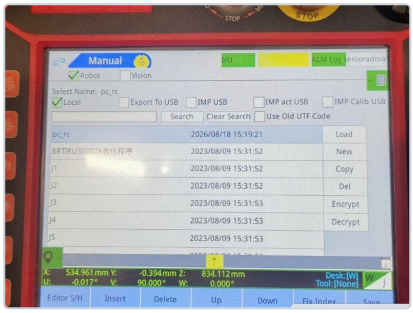
- Klik tombol dengan nama pengguna **di sebelah atas layar**.
- **Pengguna** — "Administrator Tingkat Tinggi" (Administrator Tingkat Tinggi, Administrator Super).
- **Password** — pabrikan `123456` ...jika tidak diganti.
- **Masuk**. Di sebelah kanan atas, Anda akan melihat **senioradmin**.

Program "Administrator" standar (dengan kata sandi 123) tidak berfungsi – diperlukan administrator yang lebih tinggi.



2 Tombol pada remote → MANUAL

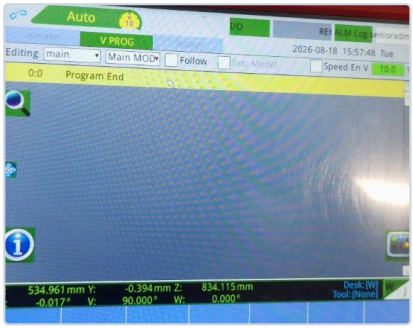
Di bagian kiri atas layar, terdapat opsi "**Manual**". Dalam mode ini, pengguna dapat membuat dan mengendalikan program.



Jangan menjalankan program **BRTIRUS0707A** (pemrosesan usia) dan **J1...J5** (pengujian sumbu). Robot akan bergerak di titik-titik tersebut.

3 Unduh program pc_rc

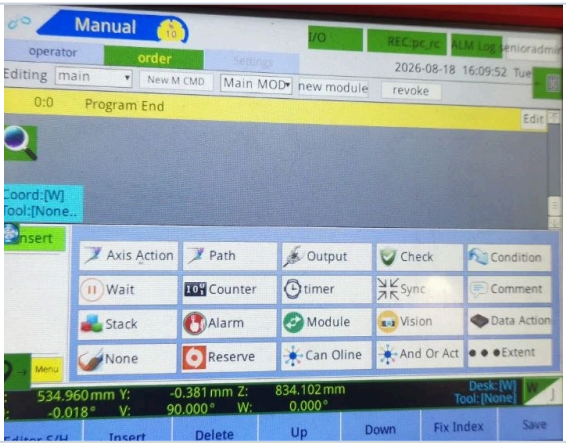
- Dalam daftar program, pilih **pc_rc → Muat**.
- Jika tidak ada, **New** → nama `pc_rc` → OK → pilih → **Muat**.
- Di bagian atas, akan muncul **REC:pc_rc**.

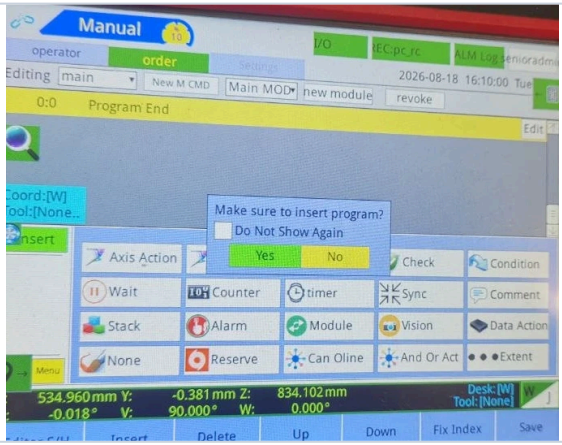


Program baru kosong — hanya ada satu baris "Program End".

4 Tempelkan instruksi Vision

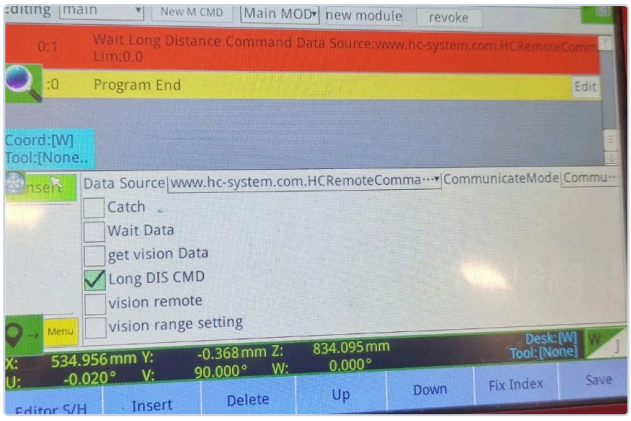
- Tab **order** (editor) → Sorot baris **Program Akhir**.
- Di bagian bawah, klik **Insert** → pada panel, klik **Vision**.
- Menjawab pertanyaan "Pastikan untuk memasukkan program?", jawabannya adalah: **Ya**.



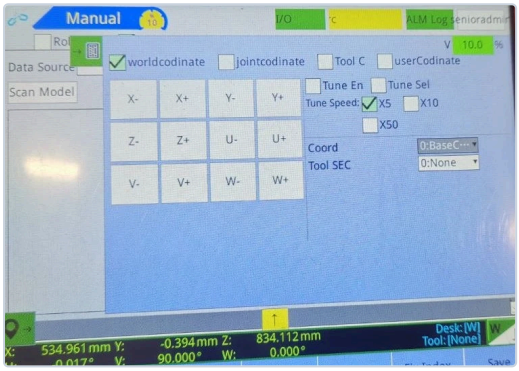


5 Tim jarak jauh → Simpan

- Galoch **Perintah DIS Panjang**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Mode Komunikasi** — `CommunicateMode1`, jika ada pilihan.
- Konfirmasikan—pastikan ada baris `**Perintah Tunggu Jarak Jauh ...**` dalam program sebelum bagian "Program Selesai".
- Di bagian bawah kanan **Simpan**.

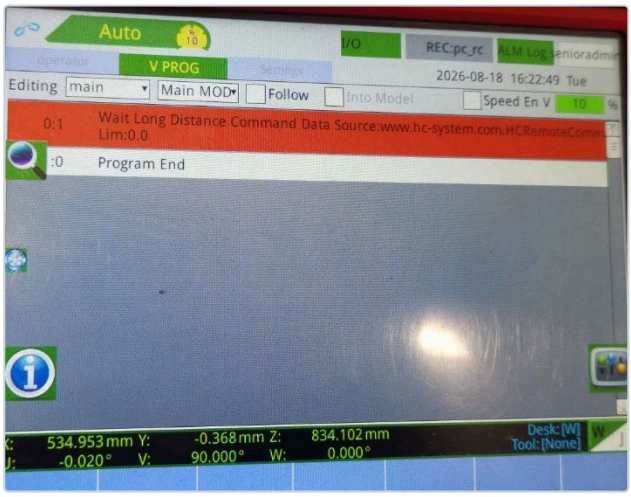


> Panel jog dengan tombol X-/X+ muncul di atas kotak centang — tutup dengan tombol dengan ikon di sisi kanan panel.



6 Semua sudah diatur – kunci → AUTO → Mulai

- Tombol pada remote → **AUTO** (di bagian kiri atas — Auto).
- Di bagian atas, terdapat pengaturan **REC:pc_rc**, dengan mode **Cycle** (berulang).
- Klik **Mulai**.



> Baris **Tunggu Perintah Jarak Jauh** berwarna merah — program sedang menunggu perintah, robot siap (mode 7). Selanjutnya, semua dari komputer: Robot1 → "Terhubung".

Setelah "Stop" atau terjadi kecelakaan, tekan tombol "Start" pada remote atau "Start – Mode 7" pada Robot1. Saat memulai, gunakan kecepatan 5–10%, dan pastikan tombol darurat berfungsi dengan baik.

Jika robot belum terhubung ke jaringan (hanya sekali, setelah langkah 1)

- Setelah masuk sebagai administrator (langkah 1): kunci → **STOP** → **Pengaturan** → **Pengaturan Produk** → **Konfigurasi Komunikasi** → **Pengaturan Jaringan Host**.
- Galok **Jaringan Host**; **Alamat Lokal** — alamat IP robot, misalnya `192.168.0.50` (port 9760); **Mode Komunikasi** — **Server** → **Konfirmasi**.
- Mengubah alamat IP – matikan dan hidupkan kembali kontroler. Komputer – berada dalam jaringan yang sama (192.168.0.x).
- Kabel – ke port **MONITOR** (bukan CAN1/CAN2).

