BORUNTE: Robot nhận lệnh qua mạng — tóm tắt

Nhập bằng quyền quản trị → (robot trong mạng) → khóa MANUAL → chương trình `pc_rc` với lệnh từ xa → khóa AUTO → Bắt đầu. Phiên bản chi tiết: «BORUNTE — điều khiển từ xa qua mạng».

1 Đăng nhập với tư cách quản trị viên

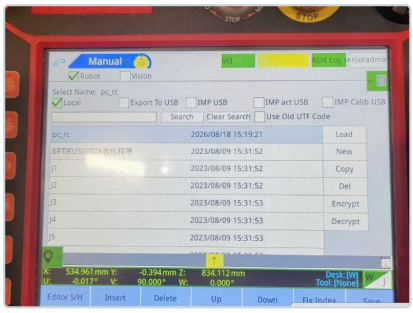
- Nhấn vào nút có tên "**người dùng**" ở phía trên bên phải màn hình.
- **Người dùng** – "Quản trị viên cấp cao" (Quản trị viên cấp cao, quyền quản trị tối cao).
- **Password** — của nhà máy `123456`...nếu nó không được thay đổi.
- **Đăng nhập**. Sau đó, ở phía trên bên phải, bạn sẽ thấy **senioradmin**.

Chương trình "Quản trị viên" thông thường (mật khẩu 123) không hoạt động – cần một người quản lý cấp cao hơn.



2 Khóa trên điều khiển → CHÊNH

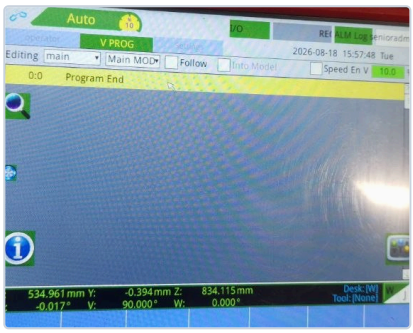
Ở phía trên bên trái màn hình, có nút "**Manual**". Trong chế độ này, người dùng có thể tạo và điều chỉnh chương trình.



Không chạy các chương trình **BRTIRUS0707A** (chương trình khởi động ban đầu) và **J1...J5** (các bài kiểm tra trục). Robot sẽ di chuyển theo các điểm đã được chỉ định.

3 Tải chương trình pc_rc

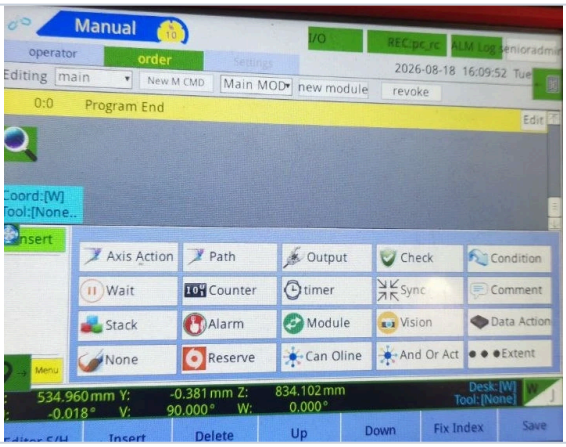
- Trong danh sách các chương trình, hãy chọn **pc_rc** → **Tải**.
- Nếu không có, thì **New** → tên `pc_rc` → OK → chọn → **Tải**.
- Ở phía trên, sẽ hiển thị "**REC:pc_rc**".

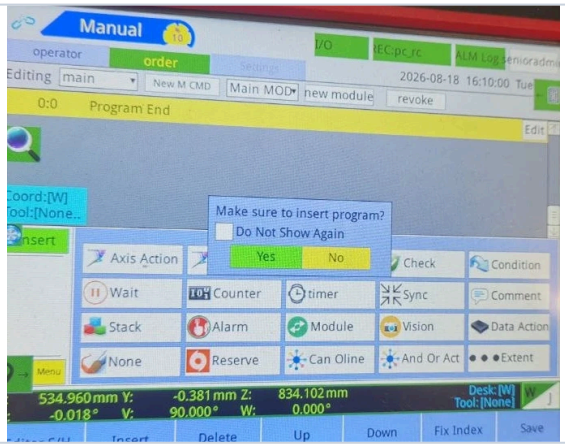


Phần mềm mới trống – chỉ có một dòng "Kết thúc chương trình".

4 Đính kèm hướng dẫn sử dụng Vision

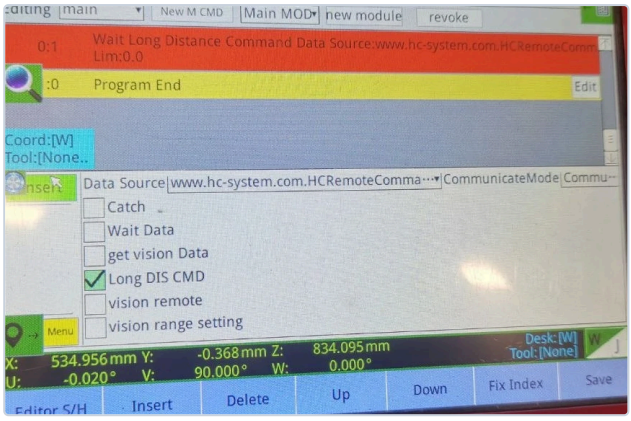
- Trong tab "**order**" (trình chỉnh sửa), hãy chọn dòng "**Program End**".
- Dưới cùng, trong thanh công cụ, bạn sẽ thấy nút "**Vision**".
- Trả lời câu hỏi "Hãy đảm bảo rằng bạn đã chèn chương trình?", đáp án là: **Có**.



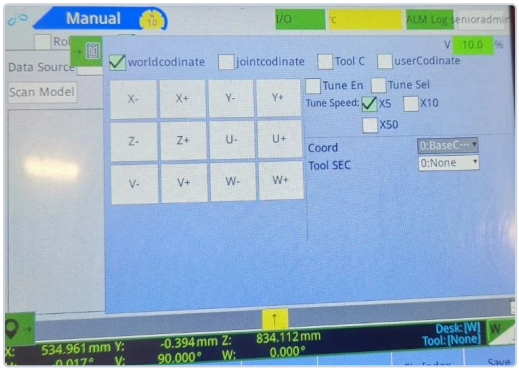


5 Nhóm làm việc từ xa → Lưu

- Lệnh DIS **Long**.
- **Data Source** — `www.hc-system.com.HCRemoteCommand::[HID:100]`.
- **Chế độ liên lạc** — `CommunicateMode1`, nếu có lựa chọn.
- Xác nhận: trong chương trình, thêm dòng `**Chờ lệnh từ xa ...**` trước khi kết thúc chương trình.
- Ở góc dưới bên phải: **Lưu**.

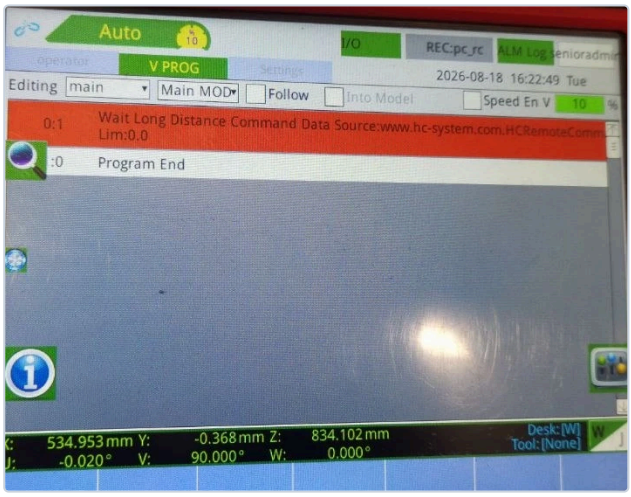


> Thanh điều khiển xuất hiện với các nút X−/X+ trên các ô vuông – hãy đóng nó bằng nút có biểu tượng ở cạnh phải của thanh.



6 Đã thiết lập xong – khóa → Tự động → Bắt đầu

- Nút trên điều khiển → **Tự động** (ở phía trên bên trái - Tự động).
- Ở trên, có tùy chọn **REC:pc_rc**, chế độ **tuần hoàn** (lặp lại).
- Nhấn vào **Bắt đầu**.



> Dòng chữ **Chờ lệnh từ xa** sáng màu đỏ – chương trình đang chờ đợi lệnh, robot đã sẵn sàng (chế độ 7). Tiếp theo, điều khiển từ máy tính: Robot1 → "Kết nối".

Sau khi nhấn nút "Stop" hoặc xảy ra tai nạn, hãy nhấn nút "Start" trên điều khiển hoặc chọn "Start - chế độ 7" trên Robot1. Lần khởi động đầu tiên nên thực hiện với tốc độ 5-10%, và đảm bảo rằng nút dừng khẩn cấp vẫn hoạt động.

★ Nếu robot chưa kết nối (sau bước 1)

- (Với quyền quản trị viên - bước 1): Nhấn vào "khóa" → **STOP** → **Cài đặt** → **Cài đặt sản phẩm** → **Cấu hình giao tiếp** → **Cài đặt mạng máy chủ**.
- **Mạng máy chủ**; **Địa chỉ cục bộ** — địa chỉ IP của robot, ví dụ: `192.168.0.50` (cổng 9760); **Chế độ giao tiếp** — **Phục vụ** → **Xác nhận**.
- Thay đổi địa chỉ IP – tắt và bật nguồn của bộ điều khiển. Máy tính – trong cùng một mạng (192.168.0.x).
- Dây cáp - kết nối với cổng **MONITOR** (không phải cổng CAN1/CAN2).

