

## **Utilização do RobCom com o Matlab.**

1. Ligar o robô e o router que está em cima do seu controlador.
2. Fazer a ligação à rede wireless CarmenLar (que neste momento deve ser de acesso livre).
3. Pingar quer o router (192.168.0.1) quer o Fanuc (192.168.9.230).
4. No controlador do Fanuc, rodar a chave para a posição auto. Depois rodar na consola para a posicao off.
5. Na consola, fazer select e procurar o programa robcom. Pressionar enter no programa. Arrancá-lo com o botão cycle start do controlador.
6. A consola fica com o ecrã principal do robcom. Pressionar F1 para lançar o servidor.
7. Correr o exemplo Matlab para movimentar o Fanuc. O exemplo lê a posicao do Fanuc, subtrai 50mm ao X, e envia esta nova posicao.

NOTAS: Caso o programa matlab seja interrompido a meio devem ser executadas as linhas finais que fecham a porta TCPIP. E fazem o echo off. Caso contrario, ao lançar pela segunda vez o programa ele aborta no inicio. Sempre que um programa Matlab faz o disconnect do RobCom, este último volta ao menu principal. È necessário rearrancar manualmente com o F1 outra vez.