**NACHI MZ04-01机械臂软件使用说明**

创建人：61517322 李博文

1. 将本文件夹下的两个程序拷贝入NACHI MZ04-01六轴机械臂文件系统；

2. 在悬式示教作业操纵按钮台上，点击维修-程序转换-语言转换，分别将两个程序转换为机械臂的可执行文件；

3. 将机械臂工作模式切换至再生模式，准备执行编号为777的机器人再生程序；并打开监视器-用户任务，准备执行编号为777的用户任务；

4. 运行该作业程序，启动机械臂运行，机械臂位置初始化完成；

5. 将作为服务器的设备与作为客户端的机械臂控制设备通过路由器建立SOCKET连接；

6. 修改软件中服务器的地址（只需关注地址最后一位），使其与服务器IP地址匹配；

7. 首先运行服务器程序，等待本客户端连接；

8. 运行该用户任务，成功建立SOCKET连接；

9. 人工设定完成，机械臂开始自动运行。