Captura del project wizard

Pestaña mb5 -> para escribir el codigo

Pestaña pos -> para guardar posiciones del robot

Pestaña explorer -> para conectarse al robot

Pestaña messages -> muestra mensajes de sistema (conectado al robot, errores, compilación...)

Importante que todas las pestañas se guarden dentro de la misma carpeta

No guardar proyectos en la carpeta por defecto, se borrarian si reiniciaramos el programa

Programming -> check syntax – para comprobar si hay errores en el código

O0 -> piloto start

O1 -> piloto reset

O2 -> piloto lámpara Q1

O3 -> piloto lámpara Q2

O8 -> 1M1 – EVA de muelles

O9 -> 2M1 – EVA de tapas

I1 -> B1

I2 -> B2

I3 -> Pulsador Start

I4 -> Pulsador Stop

I5 -> Pulsador Reset

I6 -> Part\_AV – Pieza en rampa de entrada

I8 -> 1B1 cilindro 1M1 dentro

I9 -> 1B2 cilindro 1M1 fuera

I10 -> 2B1 cilindro 2M1 fuera

I11 -> 2B2 cilindro 2M1 dentro

I12 -> B3

I13 -> B1

I14 -> B2

En código, las entradas y salidas comparten número de bit (ambas van de 0-15). La variable se define como entrada o salida en función del primer uso que se le de en el programa.

License manager -> conectarse por license service y poner la ip del servidor de licencias. Seleccionar la licencia y pulsar en generate configuration file

Path del config file: C:\Program Files (x86)\didactic\CIROS Automation Suite 1.1\CIROS Robotics.en\bin\CIROS SmarxOS.ini

Ip pública del servidor:

Meteorologiajaumeprimer.com/meteo/reserva/temp/ip.txt