

## Inhalt

|                                       |   |
|---------------------------------------|---|
| Inhalt .....                          | 1 |
| 1. Installation und Vorbereitung..... | 1 |
| 2. PDF-Dateien übertragen .....       | 1 |
| 3. Anweisung erzeugen .....           | 1 |
| 4. Bedienelemente und Lizenz .....    | 4 |

### 1. Installation und Vorbereitung

Installiere da Cap so wie in der separat gelieferten Anleitung erklärt. Nach der Installation muss der Roboter neugestartet werden, erst dann können PDF-Dateien übertragen werden.

### 2. PDF-Dateien übertragen

Im Lieferumfang bzw. im Download des Caps liegt eine Datei mit dem Namen „urmagic\_upload\_PDF.sh“ diese Datei muss, am besten auf einen leeren, USB-Stick in das oberste Verzeichnis (root) kopiert werden. Außerdem werden dort auch alle PDF-Daten abgelegt welche auf den Roboter übertragen werden sollen. Wenn das geschehen ist, steck den USB-Stick am Roboter ein es erscheint eine Meldung

**! copy PDF !**

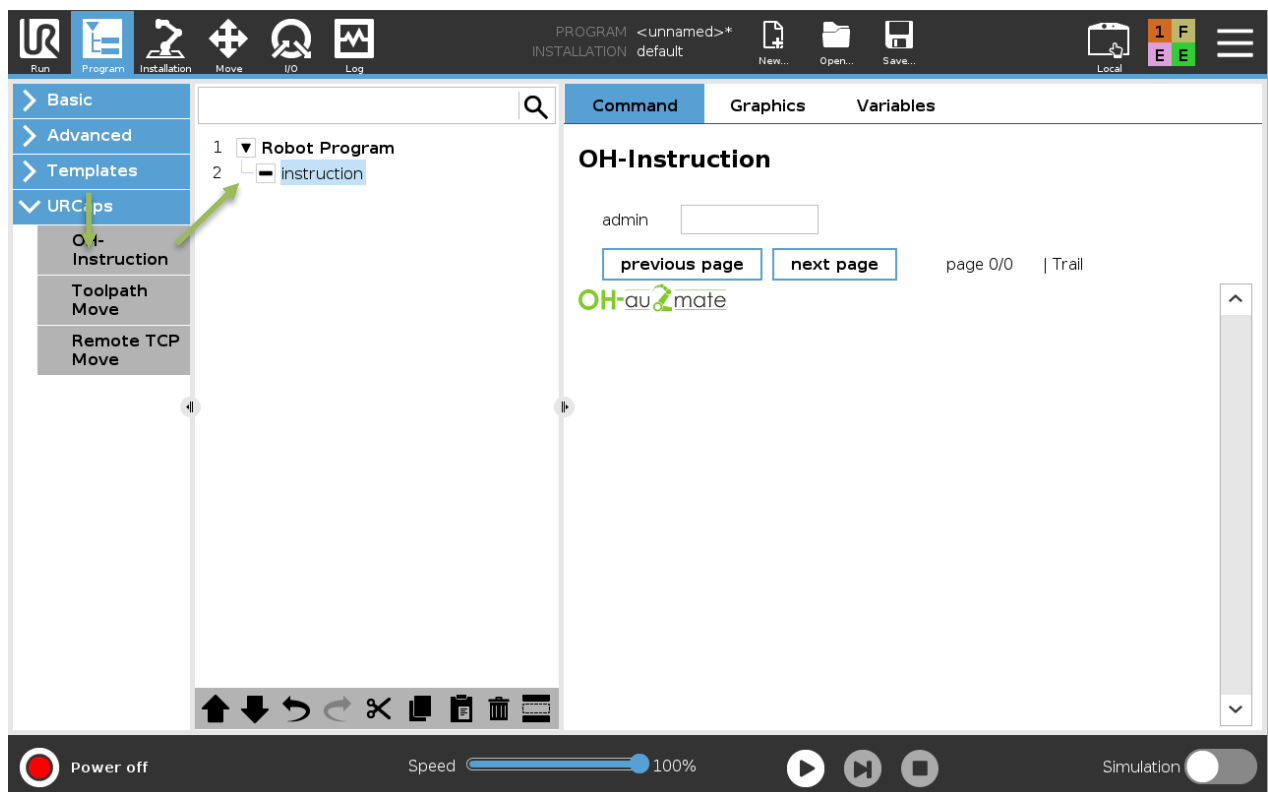
Nun muss der USB-Stick solange im Roboter verbleiben bis die Meldung

**<- copy PDF done!**

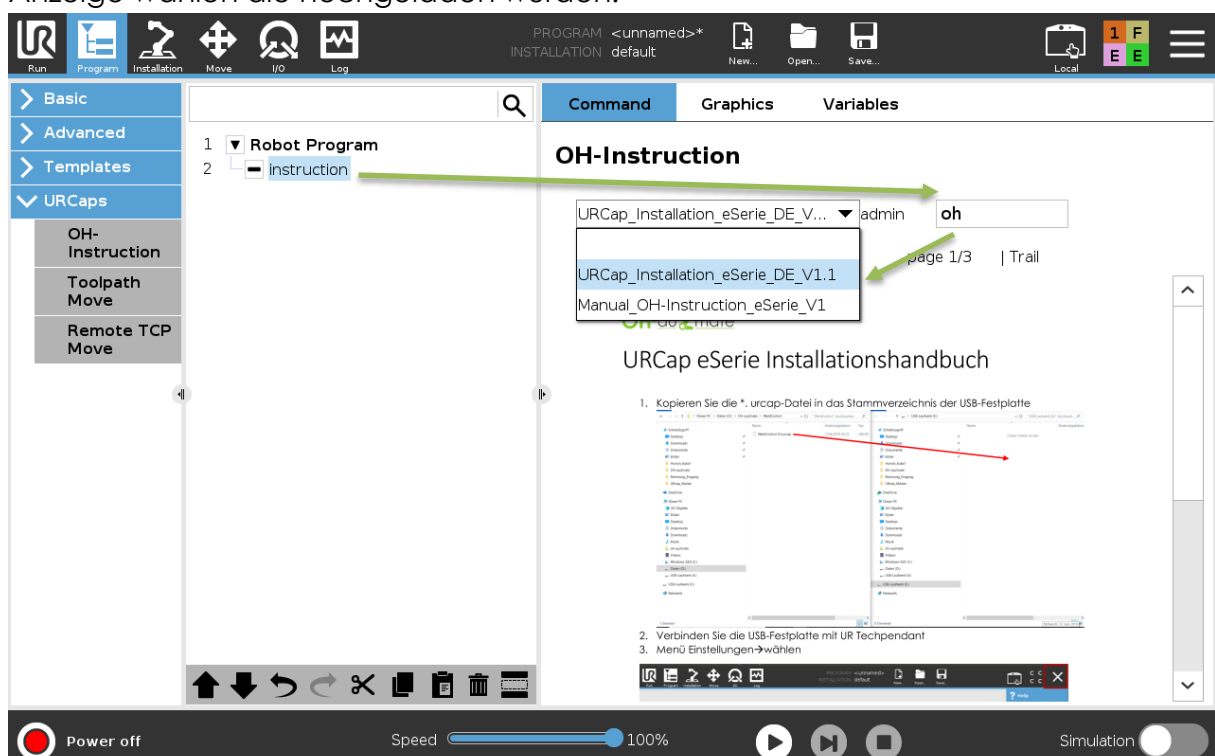
die Meldungen erscheinen jeweils nur kurz und müssen nicht bestätigt werden. Bitte darauf achten das die Meldungen erscheinen, wenn der Stick vorzeitig abgezogen wird, kann ein Fehler auftreten. Die Dauer des Kopiervorgang hängt von der Größe der Daten ab. Es wird generell empfohlen die Daten möglichst klein zu halten und die Daten am besten mit Word oder vergleichbar zu erzeugen.

### 3. Anweisung erzeugen

Um eine Anweisung zu erzeugen, erstelle ein Programm. Anschließend wähle im linken Menü URCaps – OH-Instruction ein neuer Knoten wird hinzugefügt.



Wähle anschließend den neu erstellten Knoten. Im Befehlsfenster sehen wir nun die aktuell ausgewählte PDF-Datei. Möchten man eine andere PDF-Datei zur anzeige wählen muss man das admin Passwort eingeben. Das Passwort ist auf „oh“ festgelegt und kann nicht geändert werden. Nach Eingabe kann man alle PDF-Dateien zur Anzeige wählen die hochgeladen wurden.



Wenn die Datei gewählt wurde kann eine kurze Ladezeit entstehen da die Daten aus der PDF zur Darstellung auf dem Roboter erzeugt werden. Es ist wichtig, dass wenn neue PDF-Daten als Aktualisierung mit gleichen Namen übertragen werden. Die PDF-Datei im OH-Instruction CAP noch einmal ausgewählt werden da nur dann die Daten zur Darstellung nochmal neu erzeugt werden.

Nach Auswahl der Daten zeigt der Knoten im Programmablauf immer diese PDF an. Somit ist es in Verbindung mit dem Passwort möglich mehrere Dateien anzuzeigen indem man mehrere Knoten im Programm hinzufügt. Der Roboterbediener kann später, wenn ihm das Passwort nicht mitgeteilt wird, nicht mehr ändern was gezeigt wird. Somit werden in jedem Programm nur die relevanten vom Einrichter ausgewählten Daten angezeigt.

## 4. Bedienelemente und Lizenz

Im oberen Bereich befinden sich die Bedienelemente. Die Bedeutung ist sehr klar gewählt

[previous page](#)[next page](#)

page 1/3

| Trail

- Vorherige Seite: Die vorherige Seite wird angezeigt ist man auf Seite 1 wird auf die letzte Seite gesprungen
- nächste Seite: Die nächste Seite wird angezeigt ist man auf der letzten Seite wird auf die erste Seite gesprungen
- Seite 1/2: Zeigt die aktuelle Seite an und die Gesamtseitenzahl
- Vollversion: Zeigt die aktuelle Lizenz an. Testlizenzen sind nur 60 min nach Roboterstart gültig anschließend werden PDF-Daten nicht mehr angezeigt.