

KEY – ROBOT

Versione 1.01



Gestione automatica di mouse e tastiera

a cura di

Ing. Mauro Cilloni

KEY – ROBOT

Versione 1.01

INDICE

PREFAZIONE	3
1. INTRODUZIONE	4
1.1 Contenuto del CD-ROM	4
1.2 Caratteristiche hardware	4
1.3 Caratteristiche software	4
2. INSTALLAZIONE DEL PROGRAMMA	5
2.1 Installazione del programma completo	5
2.2 Disinstallazione del programma completo	5
3. UTILIZZO DEL PROGRAMMA	6
3.1 Il menù "File" ed il menù "?" (informazioni)	6
3.2 Elenco dei comandi	8
3.2.1 Comandi che agiscono sulle applicazioni.....	8
3.2.2 Comandi condizionali che agiscono sulle applicazioni.....	9
3.2.3 Comandi che inviano "tasti" ad una applicazione	10
3.2.4 Comandi che simulano il movimento del mouse.....	12
3.2.5 Altri comandi, gestione di suoni, attese e messaggi.....	13
3.3 Apertura automatica degli elenchi di comandi.....	15
APPENDICE A: Uso del programma con Microsoft Windows Vista / 7 ©	16
A.1 Uso del programma con Microsoft Windows Vista / 7 ©	16
APPUNTI	17

In copertina: particolare di una tastiera

KEY – ROBOT

Versione 1.01

PREFAZIONE

DIRITTO D'AUTORE E MARCHI DI FABBRICA

1. Le specifiche del prodotto e la documentazione a corredo sono soggette a cambiamenti senza preavviso. Le marche e nomi di prodotti citati nel presente manuale sono marchi di fabbrica o marchi di fabbrica registrati dei loro rispettivi possessori.
2. Nessuna parte della documentazione può essere riprodotta in alcuna forma o da alcun mezzo o usato per eseguire derivati quali traduzioni, trasformazioni o adattamenti senza il permesso dell'autore.
3. Installazione ed utilizzo del software: L'utilizzatore potrà installare il software solamente sui computer per i quali è stata acquistata la licenza.
4. E' espressamente vietata la cessione a terzi del software senza il permesso scritto dell'autore.
5. Sono espressamente vietati il "reverse engineering" ed ogni pratica atta a modificare o tentare di utilizzare parti del programma.

INFORMAZIONI LEGALI

1. Il pacchetto software e tutte le altre informazioni fornite all'utilizzatore hanno il solo scopo di fornire un prodotto in grado di gestire in modo autonomo (basato su liste predefinite) il mouse e la tastiera di un computer basato su sistema operativo *Microsoft Windows* ®. Nessun altro utilizzo del presente software è consentito. L'utilizzo del software per usi diversi viola la licenza d'uso ed è pertanto da considerarsi illegittima.
2. Il software e le informazioni fornite all'utente vengono fornite "così come sono" senza garanzie o condizioni di alcun tipo, siano esse implicite o esplicite, comprese garanzie o condizioni di commerciabilità, di idoneità a uno scopo particolare. Tali condizioni e garanzie implicite sono quindi escluse.
3. Utilizzando questo pacchetto software l'utente accetta il fatto che l'autore non si riterrà responsabile di alcun danno diretto, indiretto o consequenziale derivante dall'uso delle informazioni e del materiale contenuto in questo pacchetto compresi, senza limitazione alcuna, perdite di profitti, interruzione dell'attività commerciale, perdita di programmi o altro.
4. L'utilizzatore si dichiara pienamente consapevole della possibilità che i danni descritti al precedente punto possano avvenire e ne accetta pienamente i rischi.
5. L'utilizzo del pacchetto software comporta la piena accettazione da parte dell'utilizzatore di tutte le norme contenute in questo capitolo.

Copyright © 2011, Ing. Mauro Cilloni – Tutti i diritti sono riservati.

KEY – ROBOT

Versione 1.01

1. INTRODUZIONE

Questo programma gestisce il mouse e la tastiera di un computer secondo liste predefinite permettendo l'automazione di operazioni anche complesse. Il programma gestisce quattro gruppi di intervento:

- a. Apertura, chiusura, attivazione e ridimensionamento di applicazioni
- b. Invio di sequenze di tasti ad una applicazione
- c. Spostamento del mouse e pressione dei tasti
- d. Altri comandi, gestione di suoni, attese e messaggi

Nel paragrafo 3 verranno illustrati tutti i comandi relativi alle varie aree e mostrati esempi del loro utilizzo.

1.1 *Contenuto del CD-ROM*

Il CD-ROM contiene:

- Il programma KEY-ROBOT.
- Il manuale d'uso del programma (in formato Adobe Acrobat Reader ®).

1.2 *Caratteristiche hardware*

Di seguito sono riportate le caratteristiche minime necessarie al funzionamento del programma:

- Computer con processore "Pentium IV" (o superiore) completo di Mouse e Tastiera.
- 512 MByte RAM (consigliato 1 GByte).
- Schermo SVGA con risoluzione 1024 x 768 (o superiore) – 16,8 Milioni di colori
- Lettore CD-ROM

1.3 *Caratteristiche software*

Di seguito sono riportate le caratteristiche minime necessarie al funzionamento del programma:

- Sistema operativo *Microsoft Windows* ® versioni 98SE / ME / NT4 / 2000 / XP / 2003 / Vista / 7 ^(*).
- Adobe Acrobat Reader ®. ^(**)

Note:

(*) Il programma è stato testato su computer a 32 bit dotati di sistema operativo Microsoft Windows XP e 7 ®. La compatibilità con gli altri sistemi operativi è stata dedotta dalle specifiche pubblicate da *Microsoft*.

(**) Necessario per poter leggere il manuale utente e glie eventuali altri documenti forniti

KEY – ROBOT

Versione 1.01

2. INSTALLAZIONE DEL PROGRAMMA

Prima di procedere all'installazione del programma accertarsi che il computer abbia le caratteristiche minime richieste (cfr. 1.2 e 1.3). Nel caso in cui l'installazione avvenisse su di un computer dotato di sistema operativo *Microsoft Windows Vista / 7* consultare l'appendice A del presente manuale.

2.1 Installazione del programma

Se il programma è stato fornito mediante CR-ROM,

- Inserire il CD-ROM nell'apposito lettore. Se la funzione di "avvio automatico" del CD-ROM non è abilitata, utilizzando esplora risorse selezionare il lettore di CD-ROM e quindi cliccare sul file "start.exe".
- Installare il programma cliccando su "Key – Robot".
- Rimuovere il CD-ROM dal lettore.
- Riavviare il PC.

Se il programma è stato fornito su altro supporto:

- Inserire il supporto nel proprio PC, utilizzando esplora risorse selezionare il supporto.
- Installare il programma cliccando su "setup.exe".
- Rimuovere il supporto dal computer.
- Riavviare il PC.

ATTENZIONE !

Se durante la fase di installazione venisse chiesto di sostituire uno o più file già presenti sul disco con altri più recenti, rispondere "NO". Qualora il programma presentasse dei malfunzionamenti ripetere l'installazione rispondendo "SI" alla richiesta di sostituire i file.

2.2 Disinstallazione del programma

- Aprire il pannello di controllo di Windows ® e selezionare "Installazione delle applicazioni".
- Cercare la voce "Key-Robot" e quindi selezionare "Rimuovi".
- Seguire le istruzioni fornite da Windows ®.
- Eliminare manualmente gli eventuali file creati dal programma.

ATTENZIONE !

**La rimozione del programma potrebbe rendere inutilizzabili altre applicazioni installate.
Non consentire al programma di disinstallazione di eliminare file con estensione OCX o DLL**

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3. UTILIZZO DEL PROGRAMMA

Avviare il programma selezionando *Key-Robot* dal menù “Avvio” di *Windows*®. Il programma si apre con una finestra pulita e funzionale pronta ad ospitare la sequenza di comandi da inviare (figura 3.1). Mediante il menù “File” (figura 3.2) è possibile attivare le sequenze, modificarle e crearne di nuove. Per terminare il programma selezionare “*Fine programma*” dal menù “*File*” oppure cliccare sulla “X” rossa posta in alto a destra nella finestra del programma.

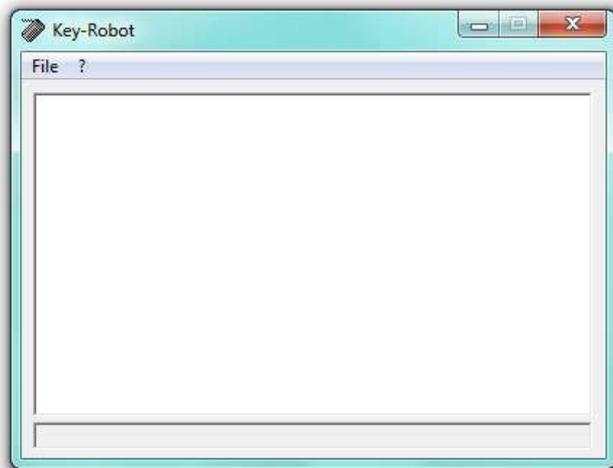


Figura 3.1 – La pagina principale del programma



Figura 3.2 – Il menù “File”

3.1 Il menù “File” ed il menù “?” (informazioni)

Il menù “File” contiene tutte le principali funzioni per la gestione delle sequenze.

- *Nuovo*: Elimina la sequenza eventualmente caricata e ripristina tutte le impostazioni predefinite.
- *Apri...*: Apre una sequenza memorizzata e la carica nella pagina principale del programma (figura 3.3.).
- *Crea nuova lista*: Apre il “blocco note” di *Windows*® e crea l’intestazione del file. L’utente deve inserire le proprie sequenze sotto l’intestazione (che non deve essere modificata).
- *Crea lista esempio*: Crea una lista demo che invia alcuni comandi alla “*Calcolatrice*” di *Windows*®. Questo comando è utile per comprendere la logica con qui devono essere create le sequenze e mette a disposizione dell’utente una sequenza funzionante.
- *Modifica lista*: Apre una sessione del “blocco note” di *Windows*® con la lista dei comandi precedentemente aperta permettendone la modifica. Una volta modificata occorre ricaricare la sequenza mediante il comando “*Apri...*”.^(*)
- *Invia lista*: Elabora la lista di comandi.^(*)
- *Mostra coordinate mouse*: Se selezionato questo comando mostra le coordinate X,Y del cursore del mouse sul monitor. L’origine delle coordinate (punto 0,0) è in alto a sinistra ed i valori crescono verso destra e verso il basso rispettivamente (figura 3.4).
- *Richiedi coordinate applicazione*: Il programma fornisce le coordinate X,Y dell’angolo in alto a sinistra della finestra dell’applicazione indicata. Occorre inserire il titolo della finestra di cui si desiderano le coordinate (figura 3.5).
- *Fine Programma*: Termina il programma.

(*) **Nota**: Il comando è attivo solo se una sequenza è stata precedentemente caricata mediante il comando “*Apri...*”.

KEY – ROBOT

Versione 1.01

Il menù “?” permette di accedere al presente manuale e ad una pagina che visualizza le principali informazioni sul programma (figura 3.6). Selezionando “Manuale utente” si accede a questo documento mentre selezionando “Informazioni su...” si apre la pagina mostrata in figura 3.7.

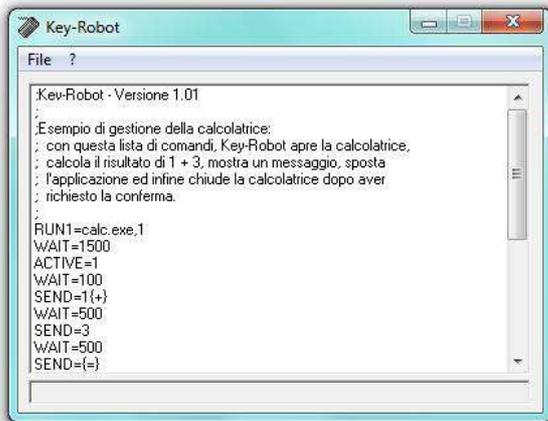


Figura 3.3 – Esempio di sequenza caricata

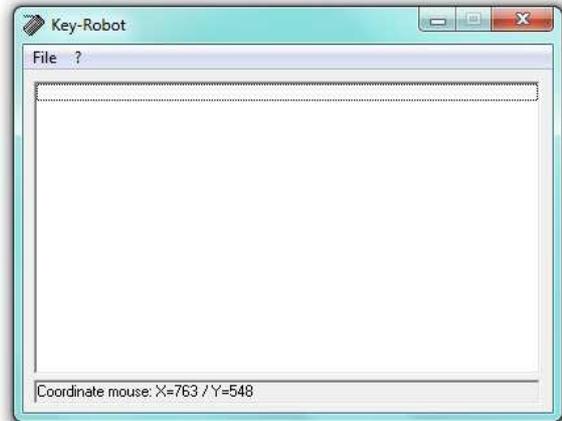


Figura 3.4 – Indicazione delle coordinate del mouse



Figura 3.5 – Richiesta del titolo della finestra.

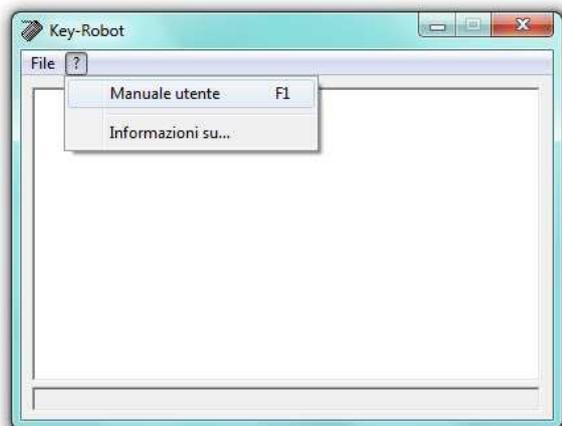


Figura 3.6 – Il menù “?”



Figura 3.7 – Informazioni sul programma



Figura 3.8 – Sistema operativo rilevato

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3.2 Elenco dei comandi

Come accennato nella parte introduttiva di questo manuale, i comandi possono essere divisi in quattro gruppi di intervento a seconda che essi agiscano sulle applicazioni, sulla tastiera, sul mouse o su altre parti.

3.2.1 Comandi che agiscono sulle applicazioni.

Tutti i comandi di questo gruppo devono essere inseriti nella forma:

Comando = Parametro_1,Parametro_2

Comandi che agiscono sulle applicazioni				
Comando	Parametro_1	Parametro_2	Funzionalità	Esempio
RUNP	Nome dell'applicazione	Modalità di avvio (opzionale): 0=Nascosto 1=Normale 2=In icona 3=Schermo pieno 4=Normale non attivo 5=In icona non attivo Se non indicato vale 4	Avvia l'applicazione indicata. Nota: RUNP non memorizza lo "handle" dell'applicazione a differenza delle altre modalità di apertura che lo memorizzano e lo rendono disponibile al comando "active".	RUNP=calc.exe RUNP=calc.exe,1
RUN0				RUN4=calc.exe
RUN1				RUN4=calc.exe,1
RUN2				
RUN3				
RUN4				
RUN5				
RUN6				
RUN7				
RUN8				
RUN9				
ACTIVE	Numero da 0 a 9	Non disponibile	Attiva l'applicazione precedentemente avviata con un comando RUNx (con x=0..9).	ACTIVE=4
ACTIVE-APP	Nome della finestra		Attiva l'applicazione indicata	ACTIVE-APP=Calcolatrice
HIDE			Nasconde la finestra indicata	HIDE=Calcolatrice
NORMAL			Mostra la finestra in modalità normale ed attiva	NORMAL=Calcolatrice
NORMAL-NF			Mostra la finestra in modalità normale e non attiva	NORMAL-NF=Calcolatrice
MINIMIZE			Riduce ad icona la finestra mantenendola attiva	MINIMIZE=Calcolatrice
MINIMIZE-NF			Riduce ad icona la finestra e la disattiva	MINIMIZE-NF=Calcolatrice
MAXIMIZE			Mostra la finestra a schermo pieno e la attiva	MAXIMIZE =Calcolatrice
CLOSE			Chiude la finestra e conseguentemente potrebbe chiudere l'applicazione	CLOSE=Calcolatrice
MOVE			Nota: L'applicazione la cui finestra è richiamata da questi parametri deve essere aperta in modo autonomo e mediante un precedente comando RUNx / RUNP.	Coordinate X,Y dell'angolo superiore sinistro della finestra rispetto allo zero dello schermo (angolo superiore sinistro).
MOVE-REL		Spostamento dell'angolo superiore sinistro della finestra rispetto alla sua posizione attuale.	Sposta la finestra indicata della quantità X,Y rispetto alla sua posizione attuale	MOVE-REL=Calcolatrice,10,5

Tabella 1 – Comandi che agiscono sulle applicazioni

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3.2.2 Comandi condizionali che agiscono sulle applicazioni.

Tutti i comandi di questo gruppo devono essere inseriti nella forma:

Comando = Parametro_1,Parametro_2,Parametro_3

oppure

Comando = Parametro_1

Comandi condizionali che agiscono sulle applicazioni						
Comando	Parametro_1	Parametro_2 Parametro_3	Funzionalità	Esempio		
RIFP	Nome della finestra	Nome dell'applicazione (Parametro_2) ed eventuale modalità di avvio (Parametro_3 opzionale): 0=Nascosto 1=Normale 2=In icona 3=Schermo pieno 4=Normale non attivo 5=In icona non attivo Se non indicato vale 4	Avvia l'applicazione indicata se questa non è già aperta. Nota: RIFP non memorizza lo "handle" dell'applicazione a differenza delle altre modalità di apertura che lo memorizzano e lo rendono disponibile al comando "active".	RIFP=Calcolatrice,calc.exe RIFP=Calcolatrice,calc.exe,1		
RIF0 RIF1 RIF2 RIF3 RIF4 RIF5 RIF6 RIF7 RIF8 RIF9				RIF4=Calcolatrice,calc.exe RIF4=Calcolatrice,calc.exe,1		
IFT				Non disponibili	Salta la riga successiva se la finestra indicata è aperta	IFT=Calcolatrice
IFF					Salta la riga successiva se la finestra indicata non è aperta	IFF=Calcolatrice
IFT-STOP					Ferma la sequenza se la finestra indicata è aperta	IFT-STOP=Calcolatrice
IFF-STOP					Ferma la sequenza se la finestra indicata non è aperta	IFF-STOP=Calcolatrice
IFT-RESTART					Ricomincia la sequenza se la finestra indicata è aperta	IFT-RESTART=Calcolatrice
IFF-RESTART					Ricomincia la sequenza se la finestra indicata non è aperta	IFF-RESTART=Calcolatrice
CLOSE-IF					Chiude una applicazione solo se è già aperta	CLOSE-IF=Calcolatrice

Tabella 2 – Comandi condizionali che agiscono sulle applicazioni

Nota: I comandi di tabella 2 non sono disponibili in modalità demo

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3.2.3 Comandi che inviano “tasti” ad una applicazione.

Questi comandi simulano la pressione dei tasti della tastiera. Essi hanno effetto sull'applicazione attiva esattamente come se li digitassimo realmente. Per attivare una applicazione utilizzare i comandi descritti nel precedente paragrafo 3.2.1. Tutti i comandi di questo gruppo devono essere inseriti nella forma:

Comando = Parametro

Comandi che simulano l'uso della tastiera			
Comando	Parametro	Funzionalità	Esempio
KEYB-SYNC	0 = invio tasti asincrono 1 = invio tasti sincrono	Imposta la modalità di invio dei tasti. Se sincrono il programma attende che il “tasto” abbia avuto effetto, altrimenti procede con l'istruzione successiva. Se non utilizzato questo comando l'invio è sincrono.	KEYB-SYNC=0
KEYB	Elenco dei tasti.	Invia l'elenco dei tasti indicato alla applicazione attiva.	KEYB=123{+}
KYB1 KYB2 KYB3 KYB4 KYB5 ... KYBn	Vedere la successiva tabella 4 contenente le regole per l'invio dei tasti “speciali” quali ad esempio Shift, Ctrl, F1, F2, ..., ecc e la tabella3 per i tasti “scorciatoia” di Windows	E' del tutto simile al precedente comando KEYB, ha gli stessi effetti e la stessa sintassi. Questi comandi sono però più facilmente gestibili da eventuali programmi esterni che agiscano sul file con l'elenco dei comandi stessi.	KYB1=123{+}

Tabella 3 – Comandi che inviano “tasti” ad una applicazione

Tasti “scorciatoia” di Windows	
Tasto	Azione
WINDOWS	Apri e chiude il menù “Start”
WINDOWS + D	Riduce ad icona tutte le finestre sul desktop
WINDOWS + E	Apri “risorse del computer” in “Esplora risorse”
WINDOWS + L	Blocca il computer
WINDOWS + F	Apri la finestra “Cerca” per trovare file e cartelle
WINDOWS + M	Riduce ad icona tutte le finestre
WINDOWS + R	Apri la finestra di dialogo “Esegui”
WINDOWS + X	Apri il “Windows Mobility Centre” (Solo Windows Vista / 7)
WINDOWS + MAIUSC + M	Ingrandisce tutte le finestre dopo averle ridotte ad icona
WINDOWS + INTERR	Apri la finestra di dialogo “Proprietà del sistema”

Tabella 4 – Elenco dei tasti “scorciatoia” di Windows XP / Vista / 7

KEY – ROBOT

Versione 1.01

<i>Tasti speciali</i>			
Tasto	Parametro	Tasto	Parametro
BACKSPACE	{BACKSPACE} o {BS} o {BKSP}	F5	{F5}
INTERR	{BREAK }	F6	{F6}
BLOC MAIUSCOLO	{CAPSLOCK }	F7	{F7}
CANC o DEL	{DELETE} o {DEL}	F8	{F8}
FRECCIA GIU	{DOWN}	F9	{F9}
FINE	{END}	F10	{F10}
INVIO	{ENTER} o ~	F11	{F11}
ESC	{ESC}	F12	{F12}
AIUTO	{HELP}	F13	{F13}
HOME	{HOME}	F14	{F14}
INS	{INSERT} o {INS}	F15	{F15}
FRECCIA SINISTRA	{LEFT}	F16	{F16}
BLOCK NUM	{NUMLOCK}	+	{+}
PAGINA GIU	{PGDN}	^	{^}
PAGINA SU	{PGUP}	%	{%}
STAMP	{PRTSC}	#	{#}
FRECCIA DESTRA	{RIGHT}	~	{~}
BLOCK SCORR	{SCROLLLOCK}	{	{}
TAB	{TAB}	}	{}}
FRECCIA SU	{UP}	SPAZIO	{SPACE}
F1	{F1}	MAIUSC (Shift)	+
F2	{F2}	CTRL	^
F3	{F3}	ALT	%
F4	{F4}	WINDOWS	#

Tabella 5 – Elenco dei tasti speciali

NOTA: Per specificare che MAIUSC, CTRL e ALT vanno tenuti premuti mentre si premono altri tasti, racchiudere il codice dei tasti tra parentesi. Per indicare, ad esempio, che occorre tenere premuto MAIUSC mentre si premono E e C, specificare "+(EC)". Per indicare che occorre tenere premuto MAIUSC mentre si preme E quindi rilasciare MAIUSC e premere C, specificare "+EC". Per specificare la ripetizione di un tasto, utilizzare la forma {tasto numero}. Inserire uno spazio tra tasto e numero. Ad esempio, {LEFT 42} significa premere il tasto freccia SINISTRA 42 volte; {h 10} significa premere H dieci volte.

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3.2.4 Comandi che simulano il movimento del mouse.

Questi comandi simulano il movimento del mouse e la pressione dei relativi tasti (click / doppio-click). Essi hanno effetto sul sistema operativo esattamente come se muovessimo fisicamente il mouse e ne premessimo i tasti realmente. Tutti i comandi di questo gruppo devono essere inseriti nella forma:

Comando = Parametro

Comandi che gestiscono il movimento del mouse			
Comando	Parametro	Funzionalità	Esempio
ABS-POS	0 = movimento relativo 1 = movimento assoluto	Imposta la modalità di movimento del mouse. Se assoluto le coordinate sono riferite all'angolo superiore sinistro del monitor, se relative sono riferite alla posizione attuale del mouse. Se non utilizzato questo comando il movimento del mouse è assoluto.	ABS-POS =1
MOUSE	coordinata X, coordinata Y, tasto: <u>Valori delle coordinate X e Y:</u> Valore numerico: nuova posizione * : mouse non spostato <u>Valori di tasto (t):</u> L1: Click con il tasto sinistro L2: Doppio click con il tasto sinistro M1: Click con il tasto centrale M2: Doppio click con il tasto centrale R1: Click con il tasto destro R2: Doppio click con il tasto destro * : Tasto non usato	Muove il mouse alle coordinate X,Y indicate. Quindi preme il tasto t indicato. Per premere un tasto senza muovere il mouse inserire un asterisco al posto delle coordinate X e Y, per muovere il mouse senza premere alcun tasto inserire un asterisco al posto del tasto.	MOUSE=100,230,L2 MOUSE=*,*,L2 MOUSE=100,230,*

Tabella 6 – Comandi di gestione del mouse

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3.2.5 Altri comandi, gestione di suoni, attese e messaggi.

Questo gruppo di comandi agiscono sul programma stesso, sui suoni e sul sistema operativo. Tutti i comandi di questo gruppo devono essere inseriti nella forma:

Comando = Parametro

Gestione di suoni, attese e messaggi			
Comando	Parametro	Funzionalità	Esempio
WAIT	Valore numerico da 1 a 60000. Rappresenta il valore in milli-secondi di attesa. Valore 0. Mostra il messaggio "Premere Ok per continuare".	Inserisce un periodo di attesa che varia da 1 millesimo di secondo ad 1 minuto oppure rimane indefinito. Questa attesa permette al programma controllato di eseguire le proprie operazioni.	WAIT=1000 WAIT=0
SOUND-SYNC	0 = suono asincrono 1 = suono sincrono	Permette di impostare la modalità con cui vengono eseguiti i suoni (file wav). Se impostato a 0 (asincrono) mentre il file audio viene elaborato il programma prosegue con il successivo comando. Se impostato ad 1 (sincrono) il programma attende la conclusione del file audio prima di eseguire il successivo comando. Se non usato il valore predefinito è 0 (asincrono).	SOUND-SYNC=1
SOUND	Nome del file wav da eseguire	Esegue il file audio indicato. Se viene indicato solo il nome del file si assume che questo sia nella cartella di installazione del programma.	SOUND=suono.wav
MESSAGE	Testo del messaggio	Mostra un messaggio definito dall'utente con i tasti OK e Annulla. Se si seleziona Annulla verrà interrotta la sequenza	MESSAGE=Ciao

Tabella 7 – Gestione di suoni, attese e messaggi

KEY – ROBOT

Versione 1.01

Altri comandi			
Comando	Parametro	Funzionalità	Esempio
AUTO	Non disponibile	Se presente nella lista questa viene eseguita non appena caricata senza che si debba selezionare "Invia lista" dal menù "File".	AUTO
REM	Commento	Permette di inserire un commento nella lista dei comandi.	REM=mio commento
;		Permette di inserire un commento nella lista dei comandi (come il precedente comando REM). Evita che la riga, contenente un comando, venga eseguita.	;AUTO ; mio commento
JUMP	n (numero di righe da saltare)	Permette di eseguire un salto incondizionato di n righe. Se n > 0 il programma salterà in avanti di n righe. Se n < 0 il programma salterà indietro di n righe. I valori n=0 ed n=-1 provocano un errore durante l'esecuzione. Se il salto porta a superare l'ultima riga della sequenza, questa si interrompe (equivale al comando STOP) mentre se il salto porta ad un punto antecedente la prima istruzione la sequenza verrà ri-iniziata (equivale al comando RESTART).	JUMP=4 JUMP=-3
STATE	Stato della finestra MIN o MINIMIZED= Ridotto in icona MAX o NORMAL = Normale	Dimensione della finestra del programma Key-Robot. A differenza dei comandi della tabella 1 (che sono relativi alle applicazioni) questo comando influisce direttamente sullo stato del Key-Robot.	STATE=MAX
RESTART	Non disponibile	Riavvia la sequenza. I comandi successivi verranno ignorati.	RESTART
STOP		Termina la sequenza. I comandi successivi verranno ignorati.	STOP
END		Termina il programma key-Robot.	END
WINVER	Nome del sistema operativo. Sono validi i seguenti valori: 95 98 98SE 9x ME NT4 NTx 2000 2003 XP Vista 7	Permette di forzare un sistema operativo nel caso in cui il programma Key-Robot non lo rilevi correttamente.	WINVER=XP

Tabella 8 – Altri comandi

Nota: I comandi "JUMP" e "RESTART" non sono disponibili in modalità demo

KEY – ROBOT

Versione 1.01

3.3 Apertura automatica degli elenchi di comandi

Il programma permette di gestire in modo automatico (con due modalità differenti) l'apertura automatica di liste di comandi. Se queste liste contengono il comando AUTO esse verranno anche immediatamente eseguite.

Prima modalità:

Inserire nella cartella di installazione del programma un file denominato: *Auto-Key.txt*

Seconda modalità:

Indicare il nome del file dei comandi sulla linea di comando (figura 3.9).



Figura 3.9 – Impostazione del nome del file sulla riga di comando.

3.4 Avviso di programma in azione

Il programma "avvisa" della sua attivazione creando il file "*Key-Robot.log*" e lo distrugge quando il si chiude. Questo file può essere utilizzato come "semaforo" della funzionalità del programma al fine di sincronizzare programmi di terze parti.

KEY – ROBOT

Versione 1.01

APPENDICE A

A.1 - Uso del programma con Microsoft Windows Vista / 7 ©

Il programma è stato studiato, realizzato ed ottimizzato per funzionare su computer dotati di sistema operativo *Microsoft Windows XP* ©. E' tuttavia possibile utilizzare questo programma anche con sistemi operativi più recenti (*Windows Vista* e *Windows 7*). Sulla maggior parte dei computer dotati di questi sistemi operativi per utilizzare il programma non occorre eseguire alcuna impostazione aggiuntiva, tuttavia, se si riscontrassero delle incompatibilità o dei malfunzionamenti occorre impostare manualmente la compatibilità del programma con il sistema operativo. Dopo aver portato a termine l'installazione del programma ma prima di eseguirlo, procedere come segue:

1. Cliccare con il tasto destro del mouse sull'icona del programma quindi selezionare "Proprietà" (figura A.1).
2. Selezionare la casella "Esegui il programma in modalità compatibile per:" (figura A.2).
3. Selezionare "Windows XP (Service Pack 2)" o "Windows XP (Service Pack 3)" dall'elenco dei sistemi operativi disponibili (figura A.2).
4. Spuntare la casella "Esegui questo programma come amministratore" (figura A.2).

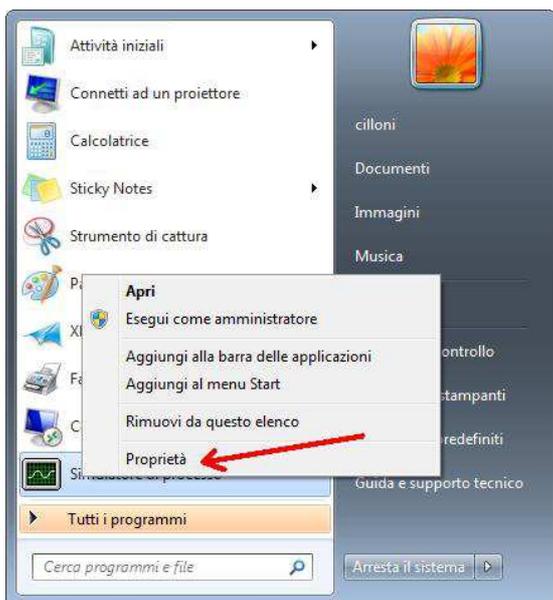


Figura A.1 – Selezione della cartella proprietà

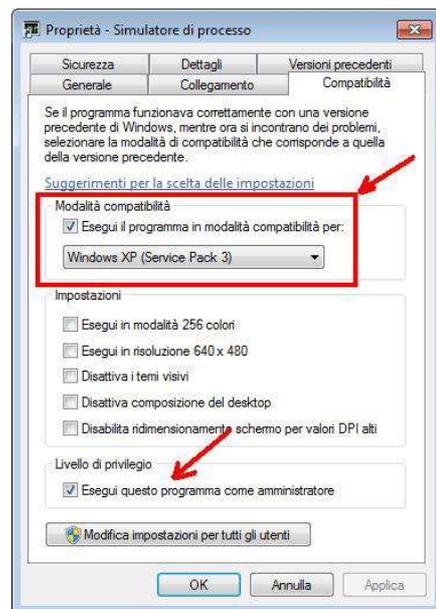


Figura A.2 – Impostazione della compatibilità

