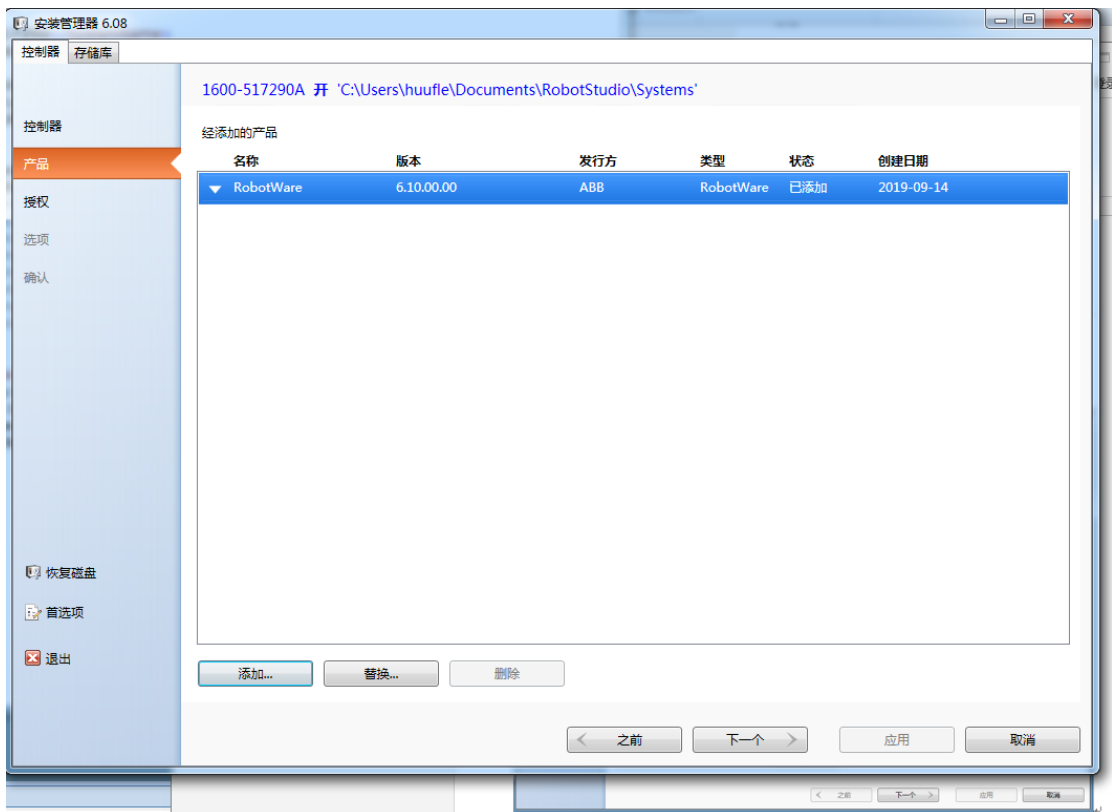
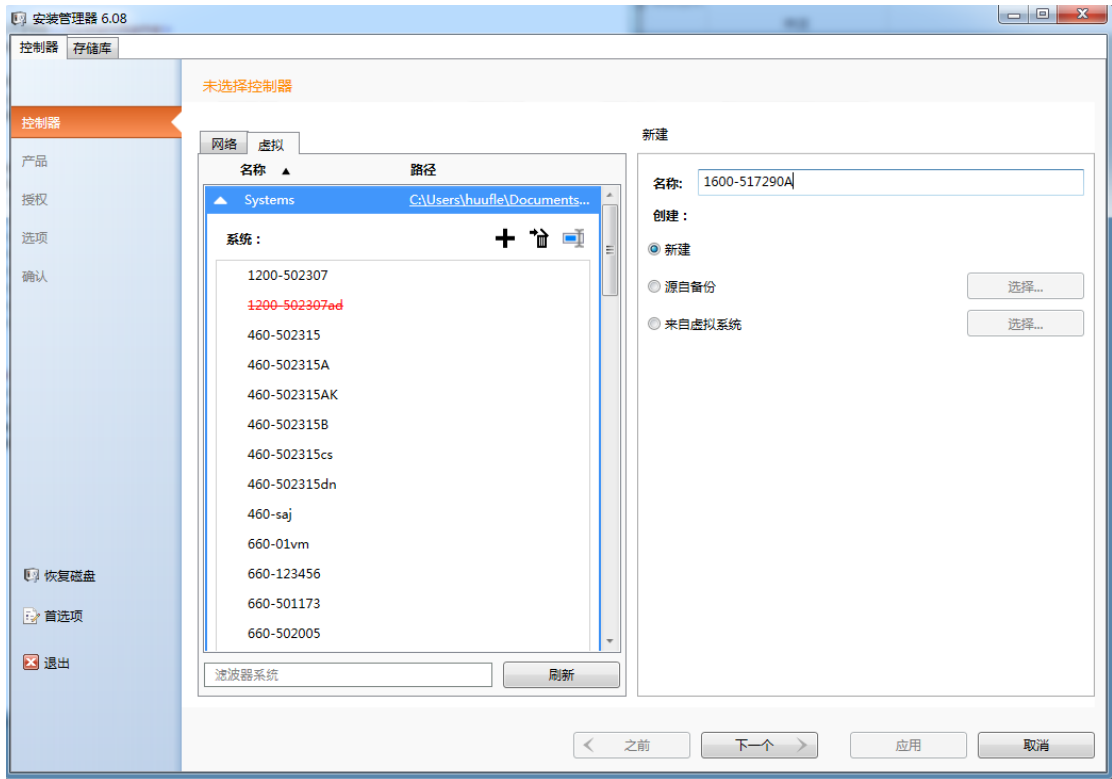
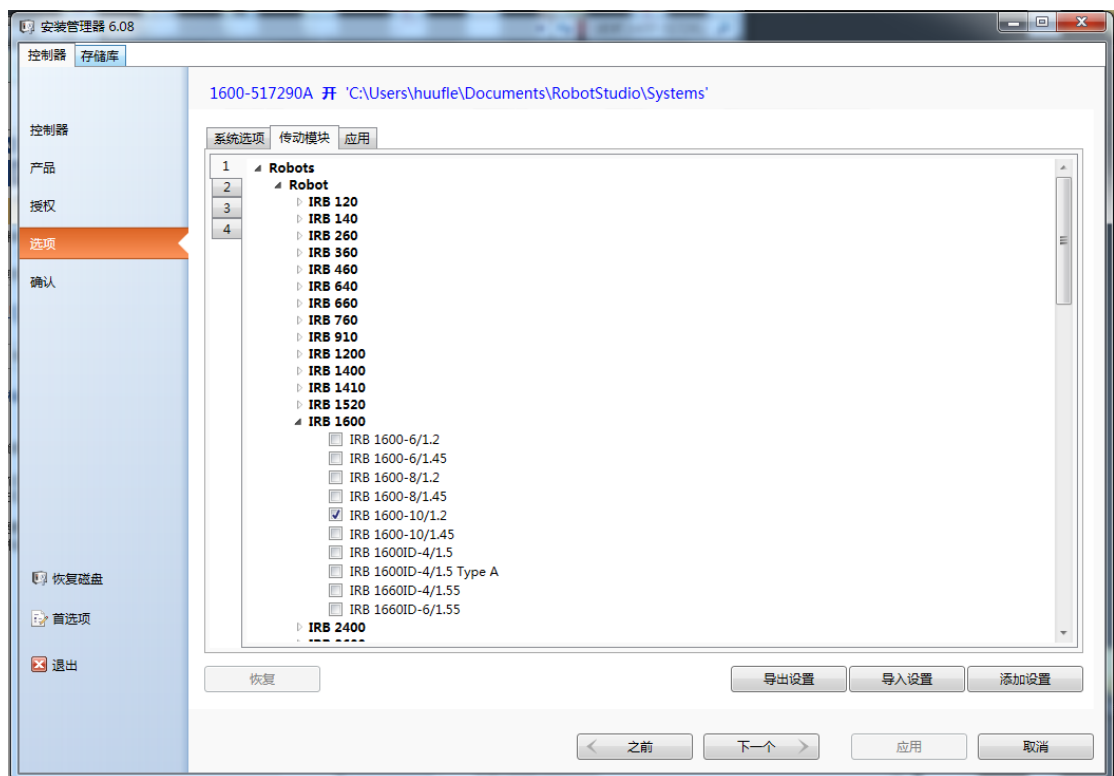
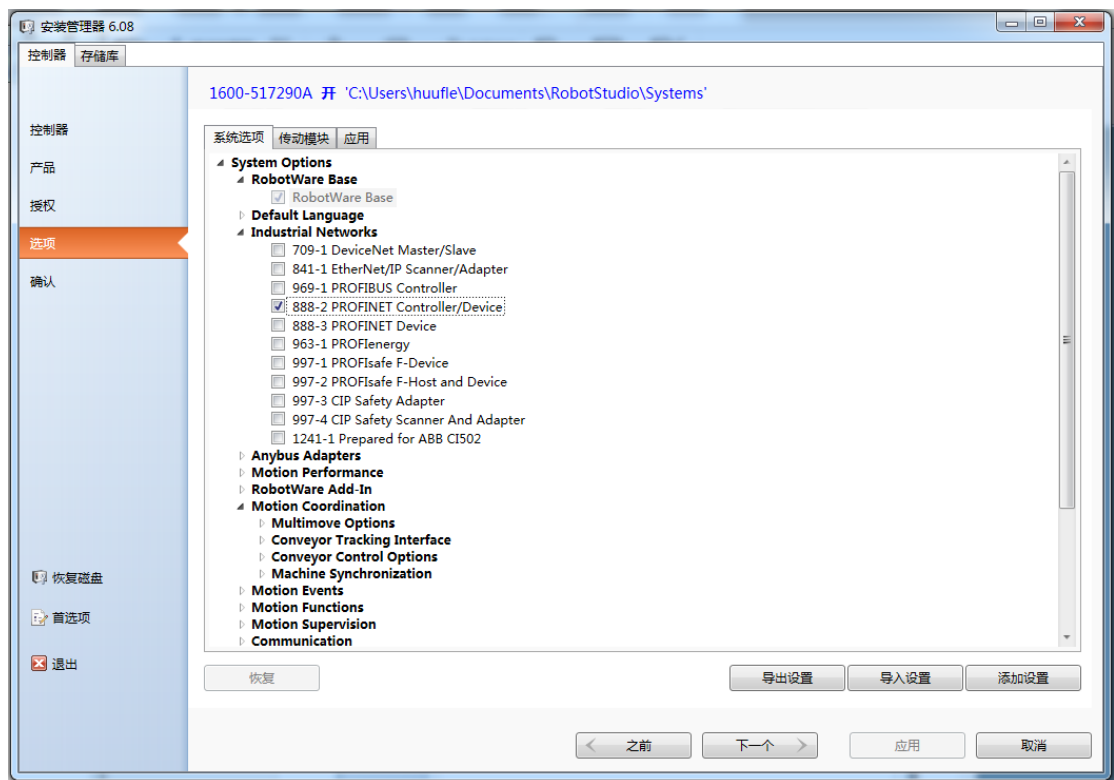


RobotWare6 添加选项说明

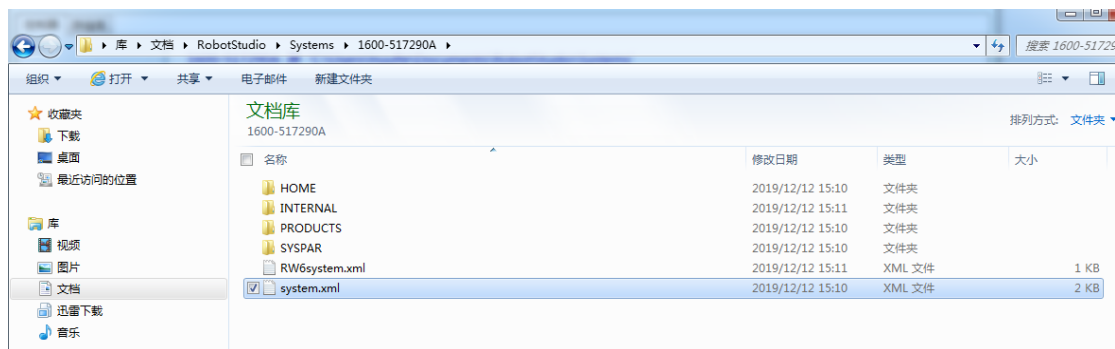
1. 根据需要添加选项的机器人型号来创建一个同型号，同 RobotWare 版本的机器人系统，把需要的选项都勾选上。



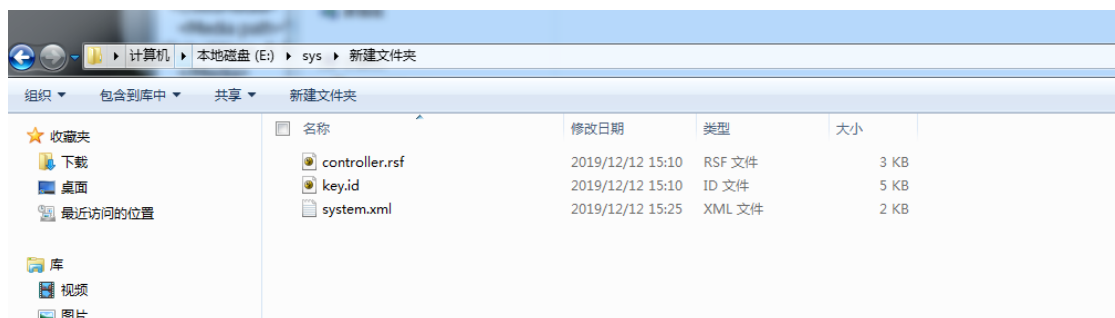
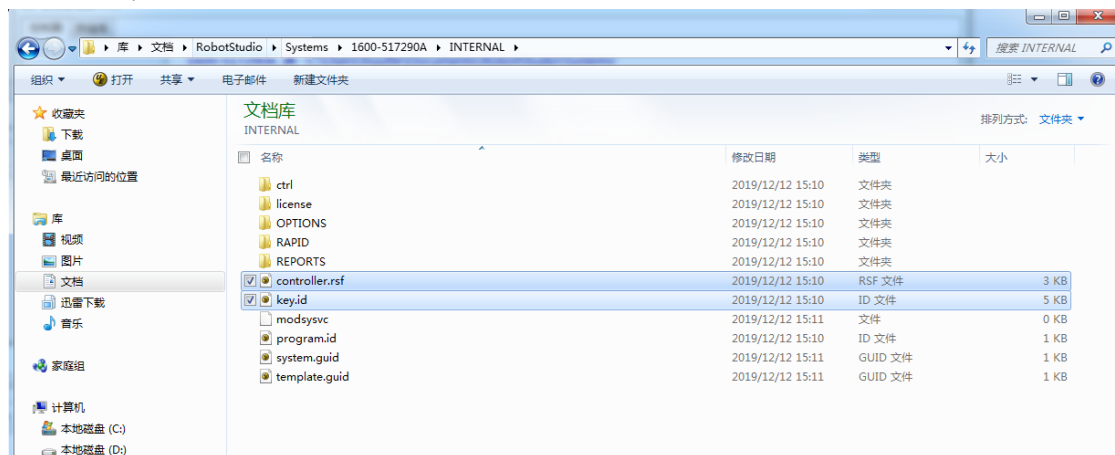


选择好后确定，然后生成系统。

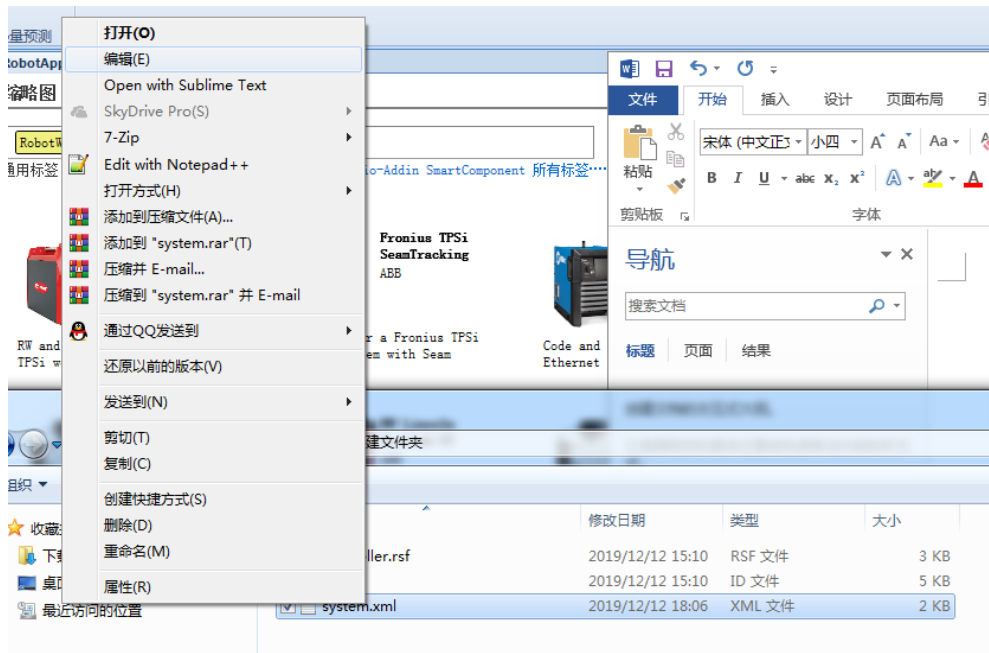
2 找到刚刚建的虚拟机器人系统的存放路径来，把下面这个文件夹内的三个文件复制出来，放到一个文件夹类。默认的路径是：（系统名字为示例）
C:\Users\huufle\Documents\RobotStudio\System\1600-517290A



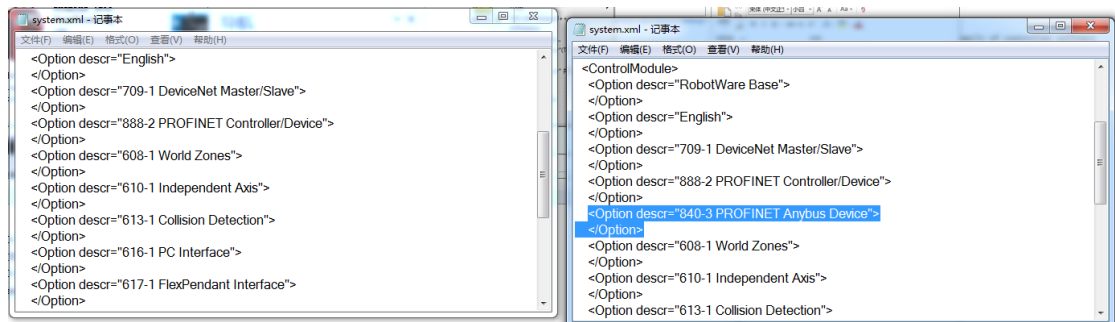
C:\Users\huufle\Documents\RobotStudio\System\1600-517290A\INTERNAL



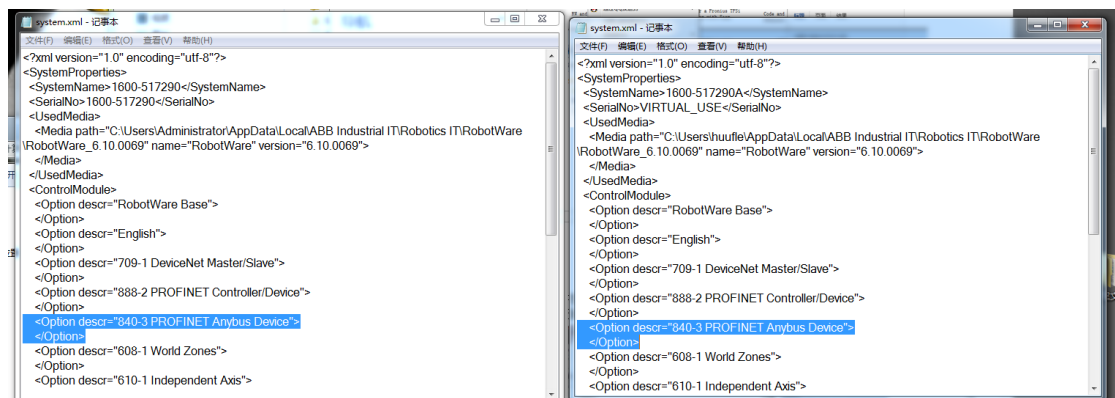
3 把需要修改机器人系统的 system.xml 文件（原系统备份）右键，使用编辑打开



在把刚刚复制出来的 system.xml 也打开，把添加的选项部分复制出来，添加到原系统的文件中，然后保存文件。



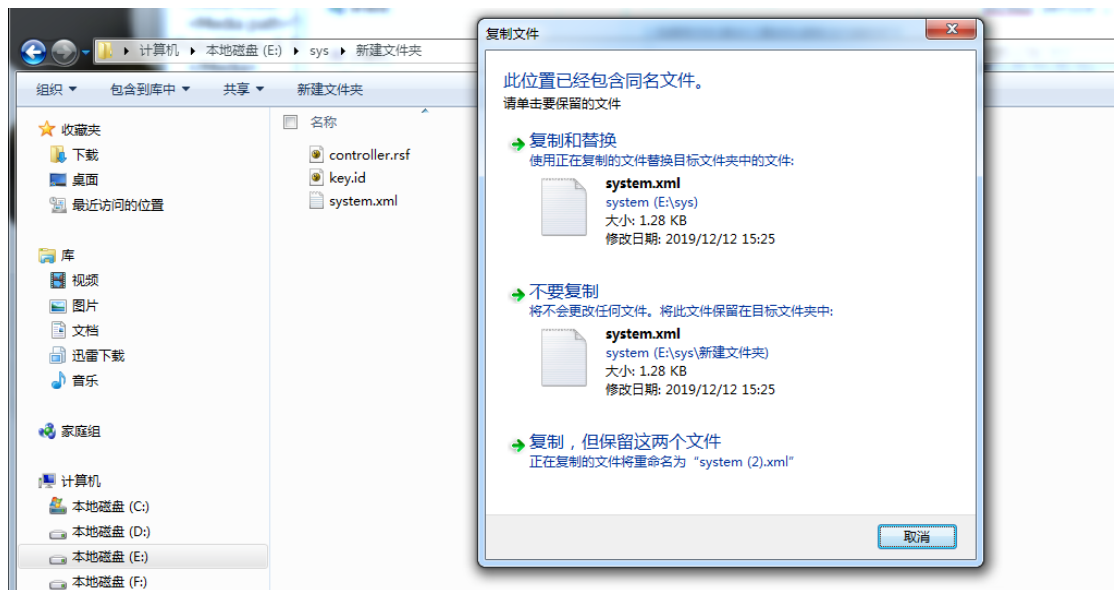
右图为刚刚建的虚拟系统的文件，图上为测试添加的选项“840-3 PROFINET Anybus Device”，把右图高亮部分复制，在左图文件中粘贴



这是复制粘贴好后的。然后保存文件。

把这个修改后的 system.xml 文件覆盖之前复制出来的文件的文件夹内。

注意：打开.xml 文件的格式可能有些不一致，不过不影响，按照规则来添加就可以。



最终得到这三个文件：

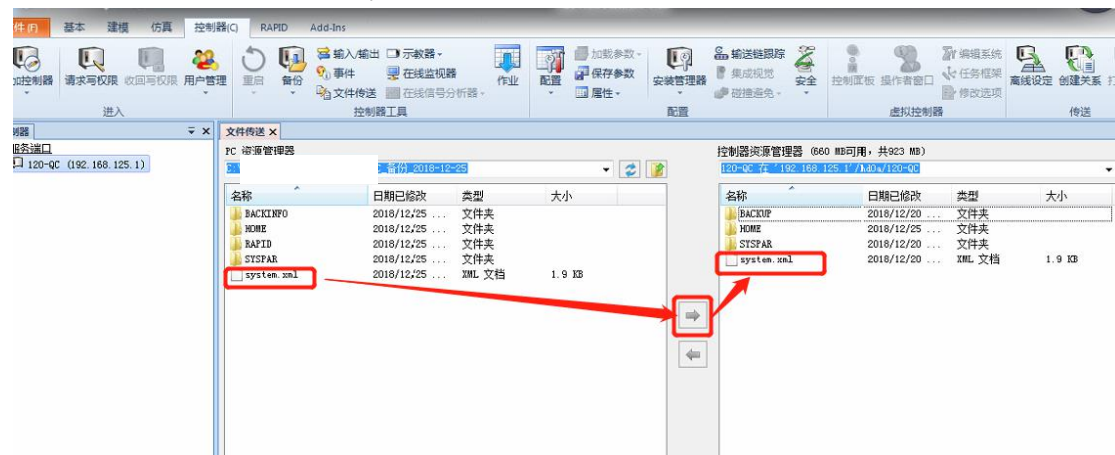
本地磁盘 (E:) > sys > 新建文件夹				
共享 > 新建文件夹				
<input type="checkbox"/> 名称	修改日期	类型	大小	
controller.rs	2019/12/12 15:10	RSF 文件	3 KB	
key.id	2019/12/12 15:10	ID 文件	5 KB	
system.xml	2019/12/12 15:25	XML 文件	2 KB	

接下来就按《升级方法.pdf》的说明把文件替换，重置系统即可。

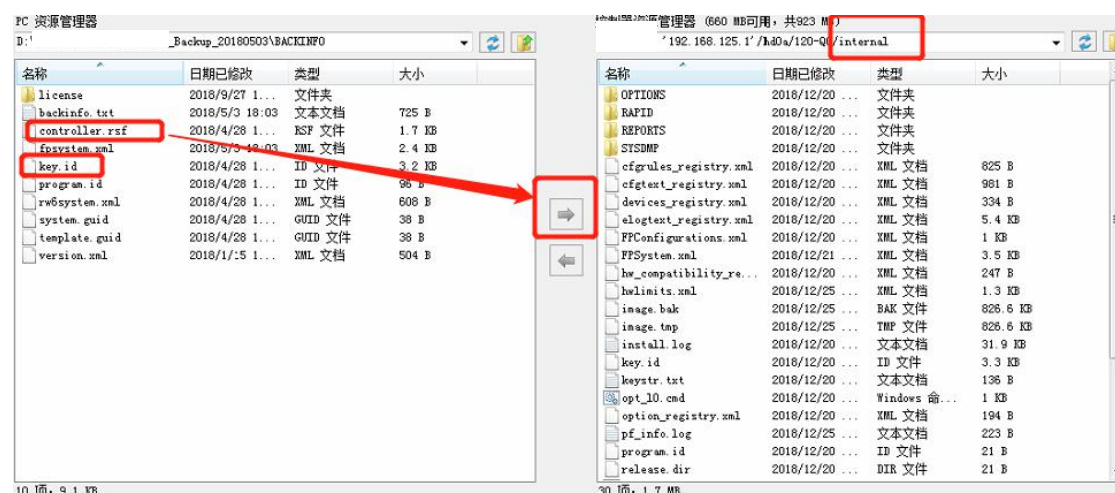


1. 连接上机器人，然后打开文件传送

2. 左边打开机器人的备份文件，右边打开机器人的路径，先回到最上层，然后一步步进入以序列号命名的文件夹，这时可以看到有 **system.xml** 的文件，左边电脑文件栏打开我们对应序列号的文件，把升级过的 **system.xml** 发送过去替换原来的



3. 在机器人目录的地址栏后面接着敲入: `/internal`，回车，再把另外 **controller** 和 **key.id** 这 2 个文件发送到机器人处



4、robotstudio 里面点写权限，再点菜单栏的重启，重置系统，（或者直接在示教器上点重启 -- 高级 -- 第二个重置系统）启动完系统就更新完成

