

1. OPTENER IP DEL CONTROLADOR

Tecla Menú → Panel de control

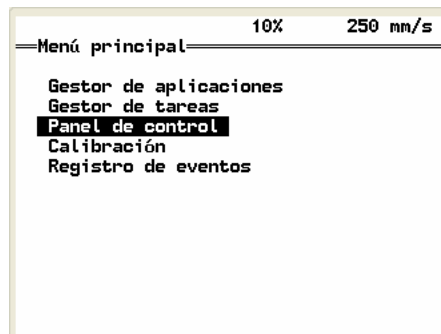


Figura 1

Estado del controlador → Red

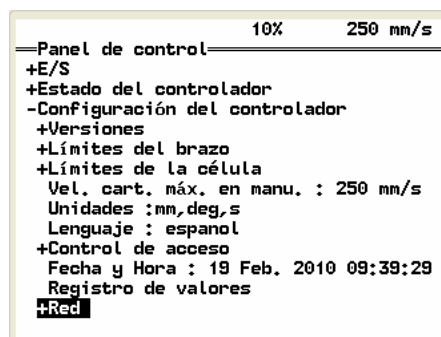


Figura 2

Según nuestra configuración de red o nuestro conexiones escogeremos la IP mas apropiada de las dos conexiones.

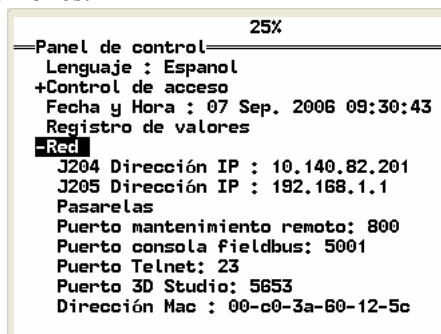


Figura 3

2. FTP SURFER

El software que utilizaremos para realizar la copia de seguridad es el FTP surfer. Dicho software lo podremos descargar de la página Web del fabricante:

<http://whisper-technology-limited.software.informer.com/>

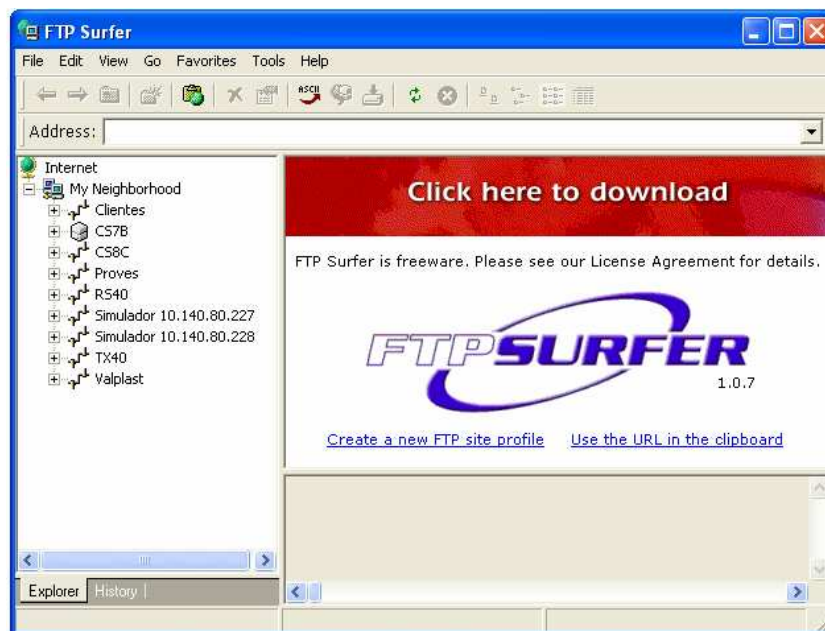


Figura 4

Crearemos un nuevo Site Profile:

File → New → Site Profile

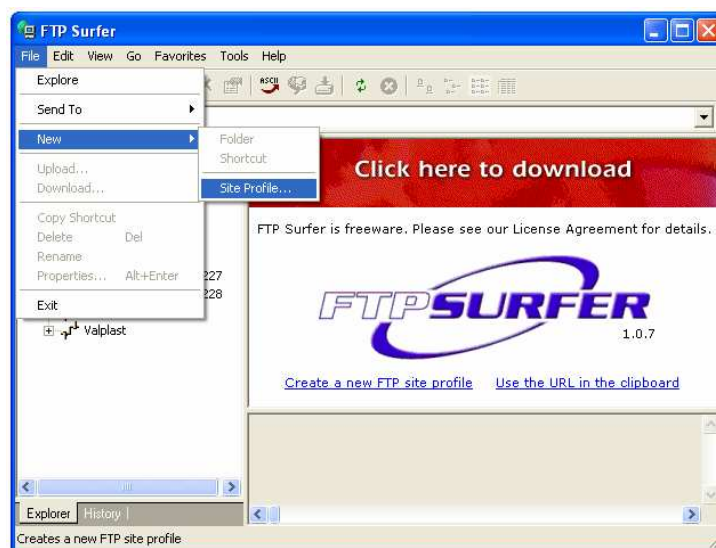


Figura 5

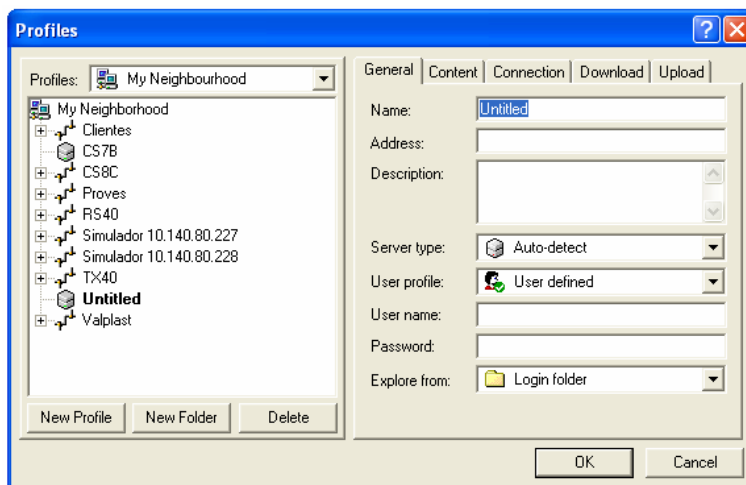


Figura 6

Una vez en la pantalla de perfiles, eliminaremos el perfil creado.

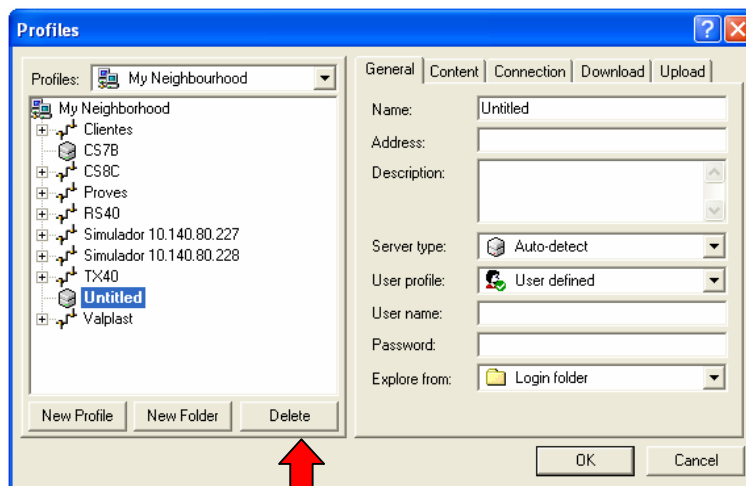


Figura 7

Sobre “My NeighBourHood” crearemos un nuevo directorio (New fólдер) y lo renombraremos que el nombre de nuestro robot o célula.

Podemos crear tantos directorios (Folders) como nos interese, se trata de que tengamos uno por célula o robot.

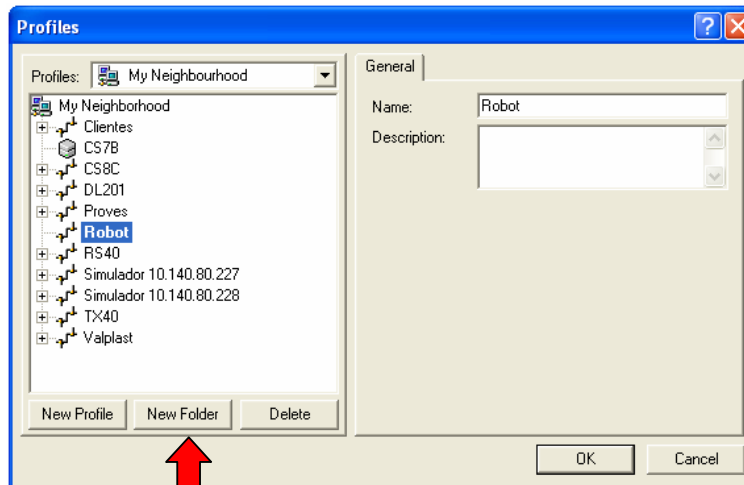


Figura 8

Dentro de nuestro directorio crearemos tres perfiles (New Profile).

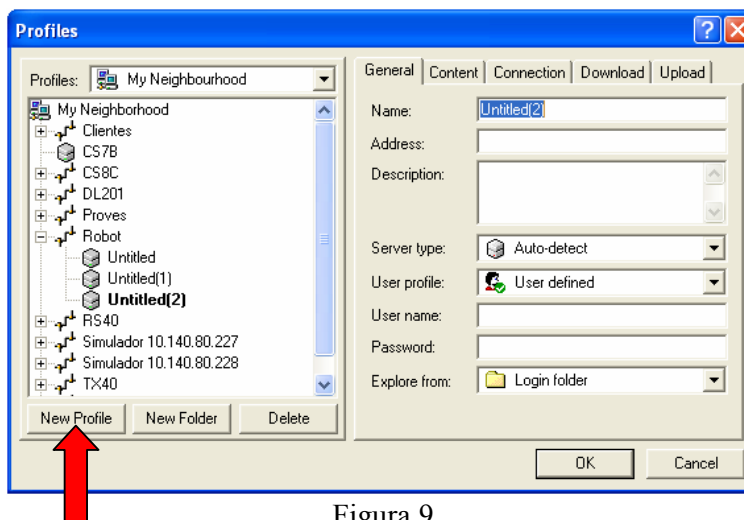


Figura 9

Los datos a rellenar son:

- Name: Nombre que le daremos. Las tres particiones que accederemos son: Usr, Sys y log, por lo que aconsejo aprovechar estos nombres (no utilizar como primer carácter /). No puede existir dos perfiles con el mismo nombre (en el mismo directorio o en uno distinto) por este motivo una buena opción es poner como nombre la partición seguida del nombre del directorio (ej. Usr Robot, etc).
- Address: La IP del controlador.
- Description: Una descripción.
- Server type: Auto-detect.
- User Profile: User defined.
- User name: default

- Password: nada / vacío.
- Explore from: Seleccionamos “User defined” e introduciremos la partición que deseamos acceder:
 - /log
 - /usr
 - /sys

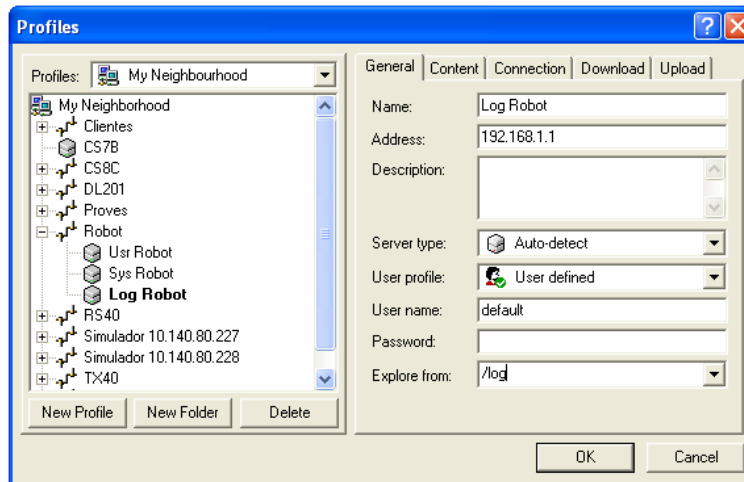


Figura 10

En este punto ya tenemos configurado el FTP surfer, ahora lo que tendremos que hacer es preparar nuestro pc para la comunicación y la copia.

3. CONEXIÓN DE RED

Inicio → Panel de control → Conexiones de red

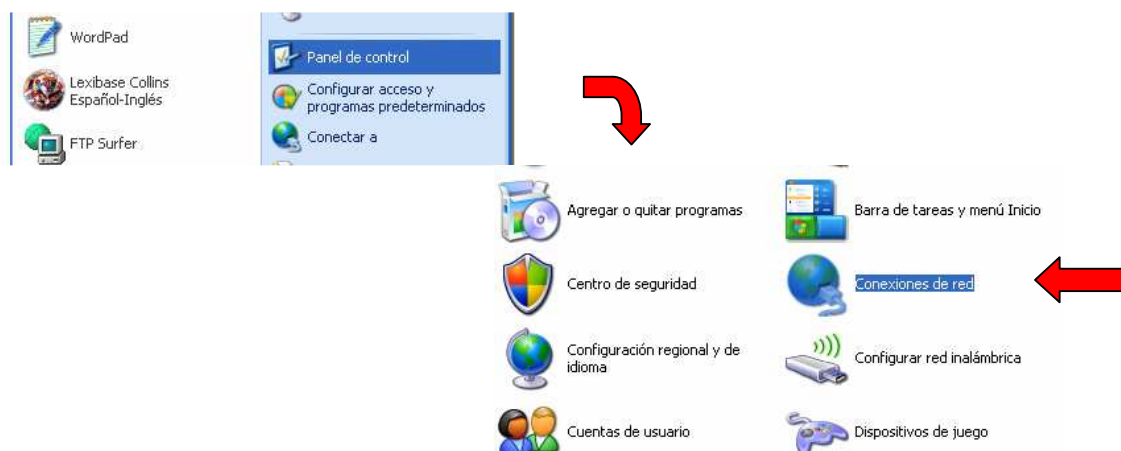


Figura 11

Seleccionaremos la conexión de red con la que deseamos realizar la comunicación con el controlador y marcaremos propiedades.

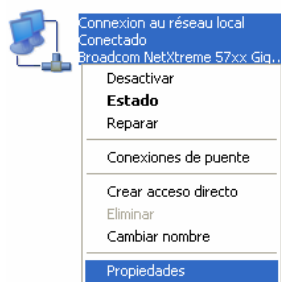


Figura 12

Dentro del campo “Esta conexión utiliza los siguientes elementos” buscaremos el protocolo “Internet Protocol (TCP/IP)” y una vez seleccionado escogeremos propiedades.

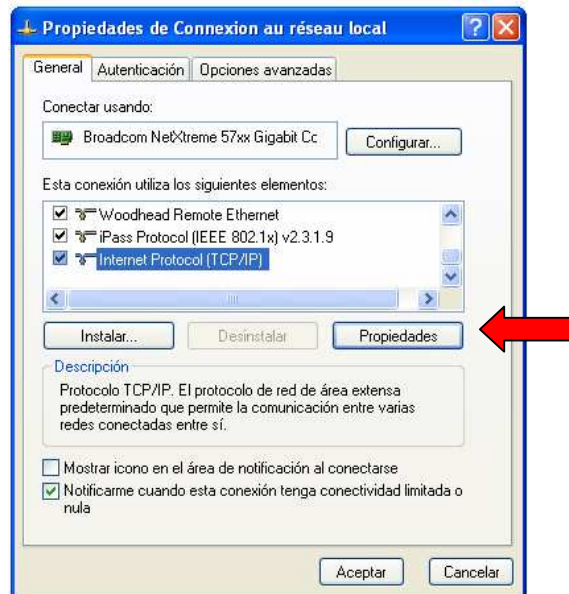


Figura 13

Seleccionaremos la opción de: Usar la siguiente dirección de IP
Introduciremos los siguientes datos:

- Dirección IP: Una IP dentro del rango de la IP del controlador.
- Máscara de subred: Una mascara valida para poder acceder al controlador (típicamente una clase C: 255.255.255.0)

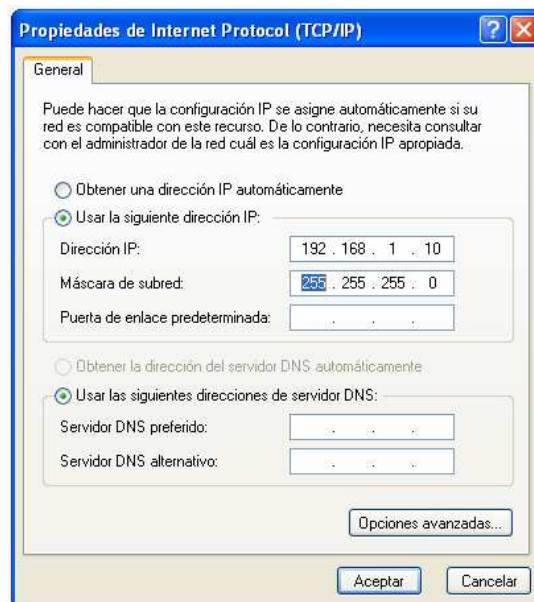


Figura 14

Aceptar → Aceptar

En este punto ya tenemos creada la comunicación en pe PC por lo que únicamente nos falta crear los directorios donde deseamos realizar la copia.

4. DIRECCORIOS DE COPIA

Crearemos una carpeta con el nombre de nuestro robot o la célula en la que trabaja.

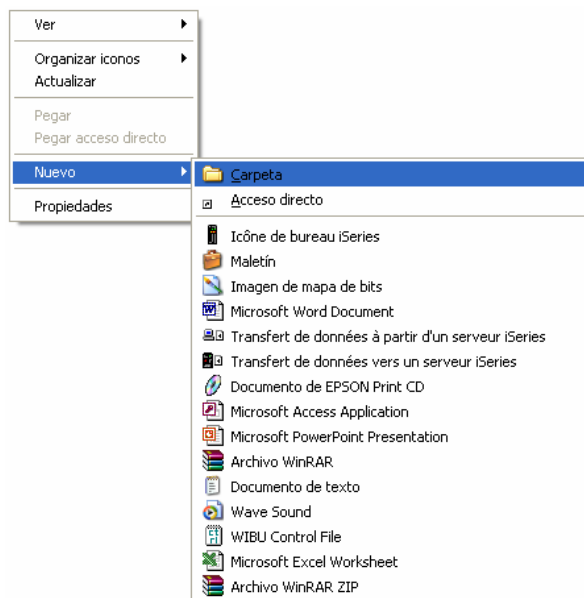


Figura 15

Dentro de esta carpeta crearemos tres subcarpetas:

- Usr
- Sys
- Log

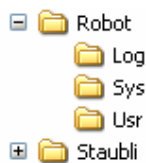


Figura 16

5. COPIA

Ejecutaremos el programa FTP surfer y escogeremos el perfil al que queremos acceder. Nos aparecerá una pantalla de seguridad en la que nos solicita el usuario y password para poder acceder al controlador. Por defecto es:

- User name: default (ya aparece)
- Pasword: nada / vacío.

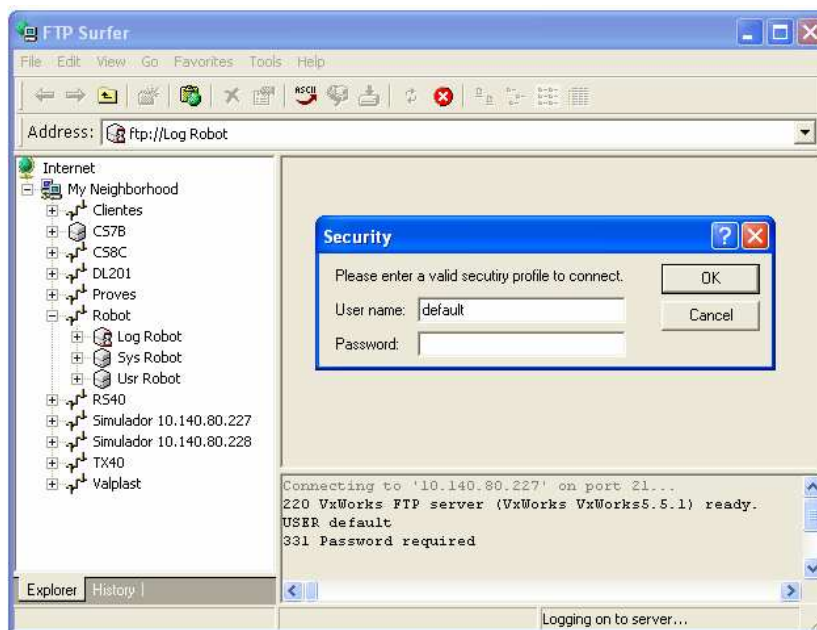
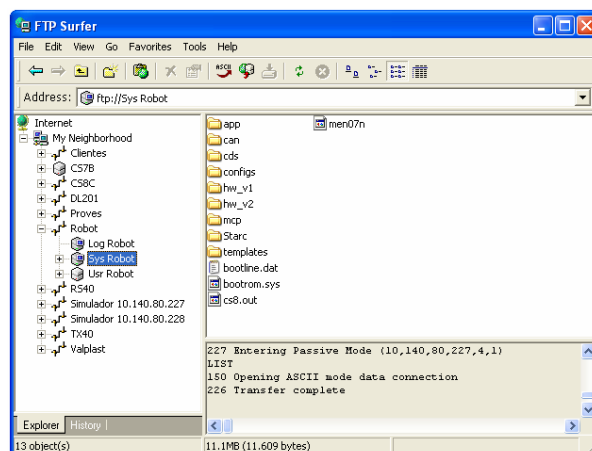


Figura 17

En este punto solo nos queda seleccionar los ficheros o directorios que queremos realizar la copia y arrastrarlos a su correspondiente directorio que hemos creado nuestro pc.



Si el proceso de arrastrar no funcionara existe la posibilidad de una vez seleccionado los ficheros o directorios a copiar ir a File → Download

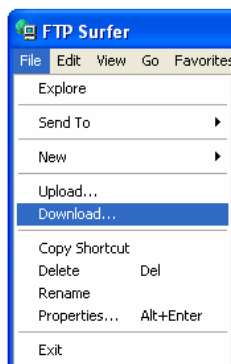


Figura 19

Escogeremos donde queremos realizar la copia.

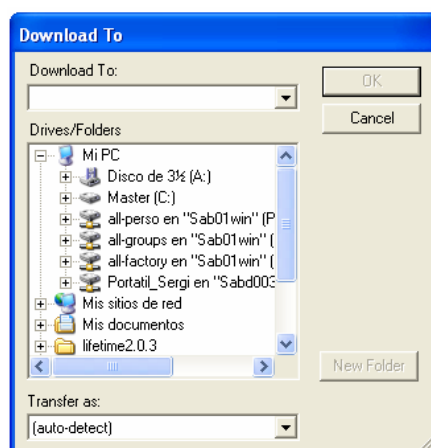


Figura 20

La copia puede tardar mas o menos en función de la capacidad a copiar y de la saturación de la conexión.

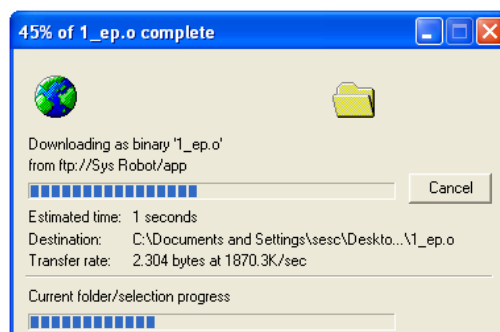


Figura 21

6. NOTAS

- Es posible realizar la copia a la inversa, recuperar una copia del PC hacia el controlador.
- Una vez realizada la copia será necesario volver a la configuración original de la red.
- El directorio de los programas es: /usr/usrapp
- No es posible de acceder a / (raíz del disco), siempre tendremos que acceder a una de las tres particiones.
- Es sumamente importante no tocar ficheros que no sepamos que hacemos, esto puede comportar el mal funcionamiento del robot o incluso que no arranque el robot.