

PROC028–BACKUP ARCHIVOS Y PROGRAMAS COBOT

1. Objetivo del documento

- El objetivo de este documento es explicar el procedimiento necesario para realizar un Backup de la imagen del Sistema Operativo del Cobot.

2. Procedimiento

Uso de archivos Magic

Para realizar copias de seguridad con facilidad, Universal Robots proporciona archivos Magic para copiar de forma automática datos desde el controlador hasta el dispositivo USB.

| | |
|-----------------------------|---|
| URmagic log file | Copia el archivo del historial de registro completo al dispositivo USB |
| URmagic configuration files | Copia todos los programas y archivos de instalación al Dispositivo USB |
| URmagic backup programs | Copia todos los archivos de configuración al dispositivo USB |
| URmagic upload programs | Copia todos los programas y archivos de instalación <i>desde</i> el dispositivo USB |
| URmagic screenshot | Genera una captura de pantalla de la IGU cuando se inserta el dispositivo USB |

Puede descargar los archivos Magic en www.universal-robots.com/support/.

Instrucciones para el uso de los archivos Magic

- Descargue el archivo Magic.
- Guárdela en la carpeta raíz en un dispositivo USB.

Si hay más de un archivo Magic en el dispositivo USB, se ejecutarán en orden; las advertencias aparecerán entonces para cada archivo. No extraiga el USB hasta que se haya ejecutado el último archivo. Se crearán varias carpetas que se denominarán con el número de serie más un número consecutivo; por ejemplo, 201430xxxx_0, 201430xxxx_1, y así sucesivamente.

- Inserte el dispositivo USB en el conector USB situado en el lado derecho de la consola de programación.

4. ¡Tras unos segundos aparecerá la señal roja! **¡USB!** en la pantalla: es una advertencia para no retirar el dispositivo USB mientras se ejecuta el archivo.
5. Espere hasta que aparezca la señal verde **<- USB** en la pantalla, si hay más de un archivo Magic en la memoria USB diríjase al paso 4.
6. El dispositivo USB se puede extraer de forma segura una vez haya finalizado el último archivo Magic.
7. Extraiga el dispositivo USB y el proceso habrá finalizado.

El archivo Magic crea una carpeta en el USB con el nombre del número de serie del robot.

2) Actualización a la versión más reciente

Para tratar de corregir errores y mejorar el funcionamiento del robot se recomienda mantener el software actualizado a la última versión, errores como “NO CONTROLLER” o “NO HAY CONTROLADOR” pueden llegar a solucionarse de esta manera.

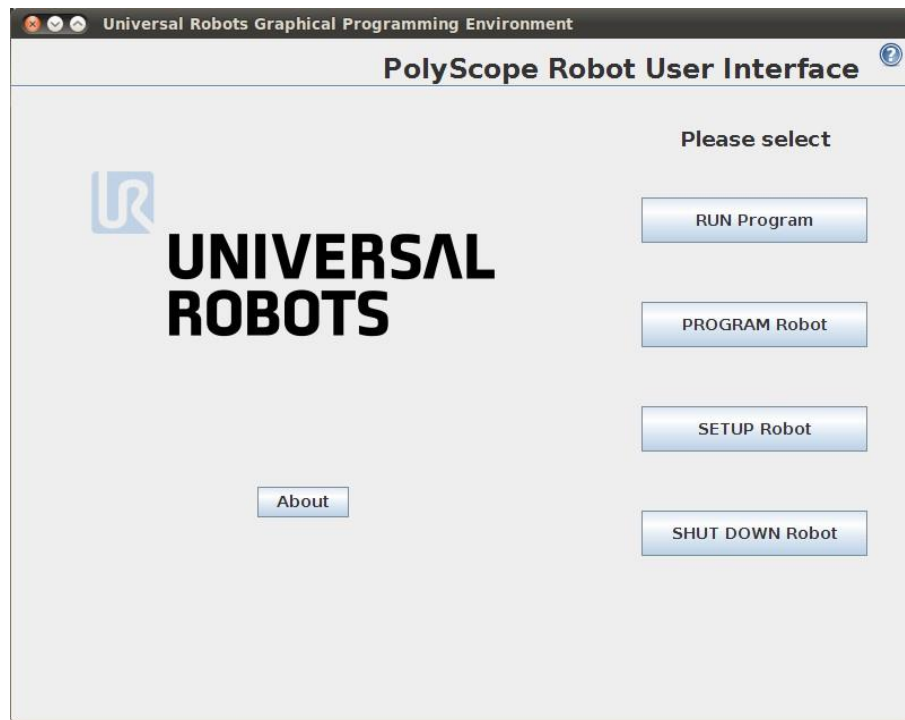
PRECAUCION: La actualización del software puede provocar cambios en algunas funciones. Consulte siempre las notas de la versión en el sitio de asistencia de Universal Robots: www.universal-robots.com/support/. No desconectar la alimentación del robot durante el proceso de instalación.

A TENER EN CUENTA:

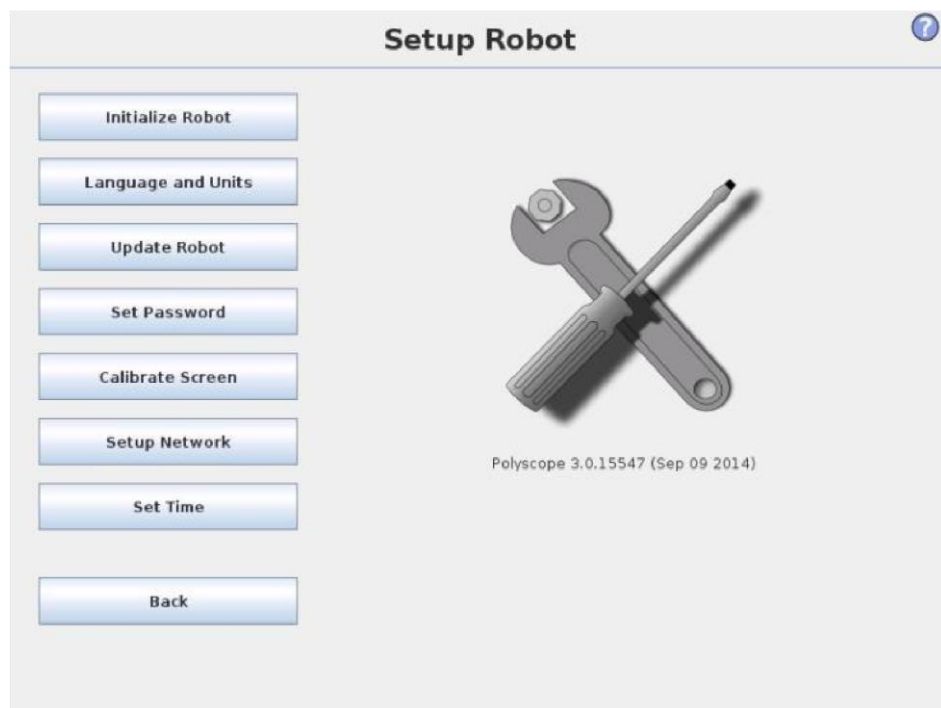
1. No actualice el software a una versión anterior a la versión con la que se creó el robot.
2. Le aconsejamos que actualice únicamente si puede beneficiarse de las nuevas funciones o de los problemas solucionados.
3. Le recomendamos que lea detenidamente las notas de la versión antes de hacer la actualización para evitar un comportamiento inesperado causado por el cambio o la adición de una función.
4. En caso de que tenga dudas relacionadas con aplicaciones existentes o previstas, póngase en contacto con su proveedor para pedir consejo o asistencia.

Instrucciones para la actualización del software:

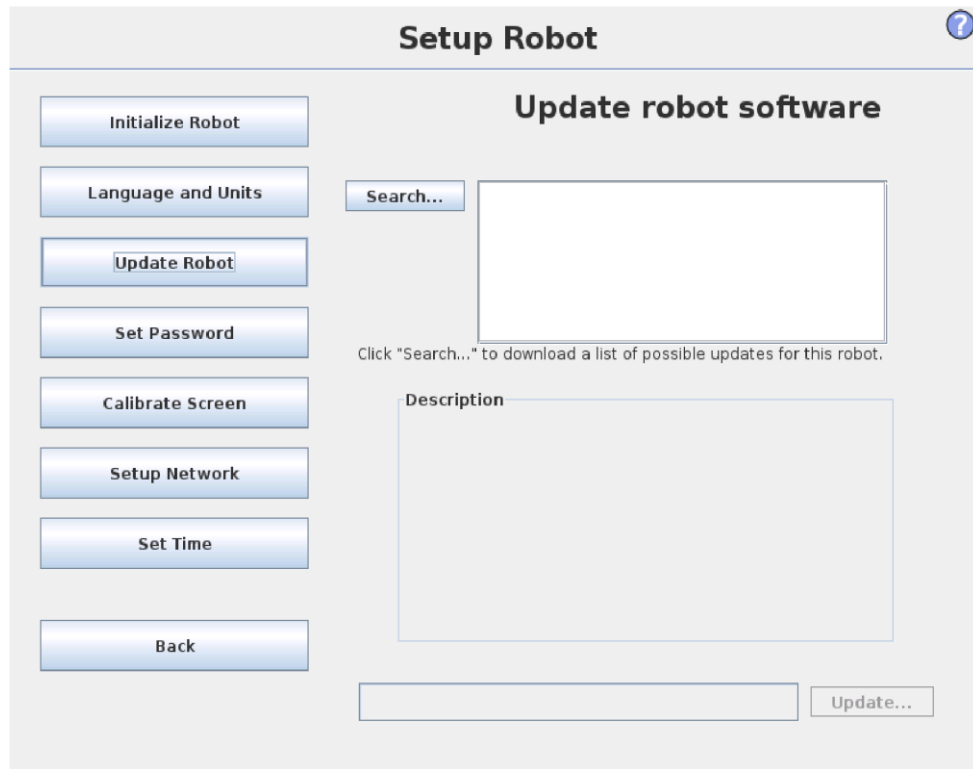
1. Descargue la actualización del software. Al actualizar, debe seguir los pasos que se explican de forma correlativa.
2. Guárdela en la carpeta raíz en un dispositivo USB.
3. Inserte el dispositivo USB en el conector USB situado en el lado derecho de la consola de programación.
4. Diríjase a la pantalla principal de PolyScope.



5. Pulse *SETUP Robot* (configurar robot).
6. En menú de la izquierda, seleccione *Update Robot* (actualizar robot).



7. Pulse el botón *Search* (buscar) para buscar los archivos de actualización del software en el dispositivo



USB

8. Seleccione la actualización del software deseada y presione *Update* (actualizar).
9. Presione *Yes* (sí) para actualizar el software.
10. Espere a que la actualización termine; una vez finalizada correctamente, el controlador se reiniciará de forma automática.
11. Extraiga el dispositivo USB y encienda el robot.