

XP系统KUKA机器人程序备份 指导书

www.docin.com

- 机器人程序备份路径分为

- E盘: extern
- A盘: intern

我们在备份多台机器人到同一个U盘里时，就需要有两个U盘，一个是A盘：intern，另外一个E盘：extern。两者的区分在于先插入系统的系统会认为是A盘：intern，后插入系统的系统会认为是E盘：extern。两个U盘在备份中最大的区别在于，A盘备份程序时，所有机器人备份出来的程序名只能是intern.zip,所以A盘里只会存在一个程序，而E盘备份出来的程序名称是可以自己定义的，只要现场机器人名称定义的不一样，所有机器人程序都可以存到这个U盘里。



- 在系统C: /KRC/UTIL/KRCCONFIGURATOR目录下找到
- krcConfigurator.exe文件，里面有存储机器人程序的路径

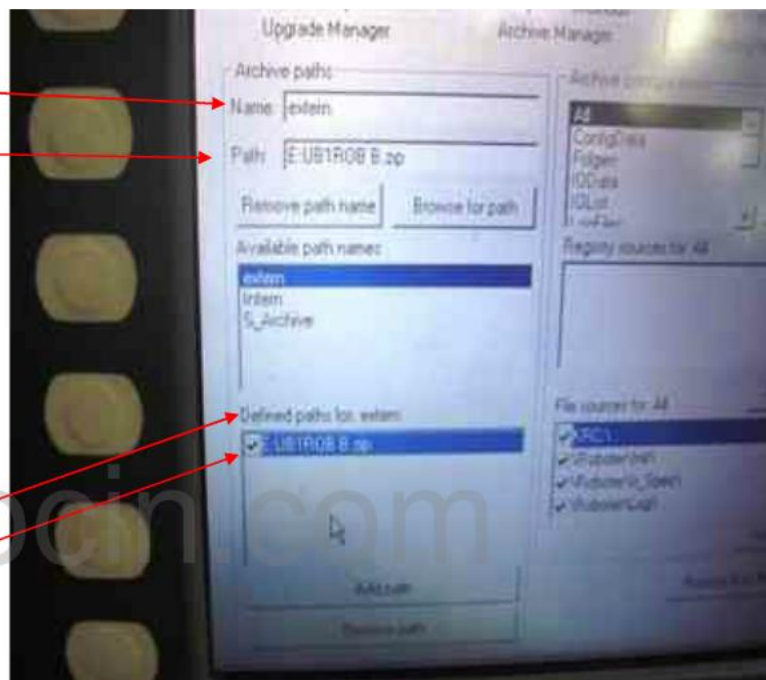
Name:是定义内部路径还是外部路径

Path:是定义路径的详细名称。

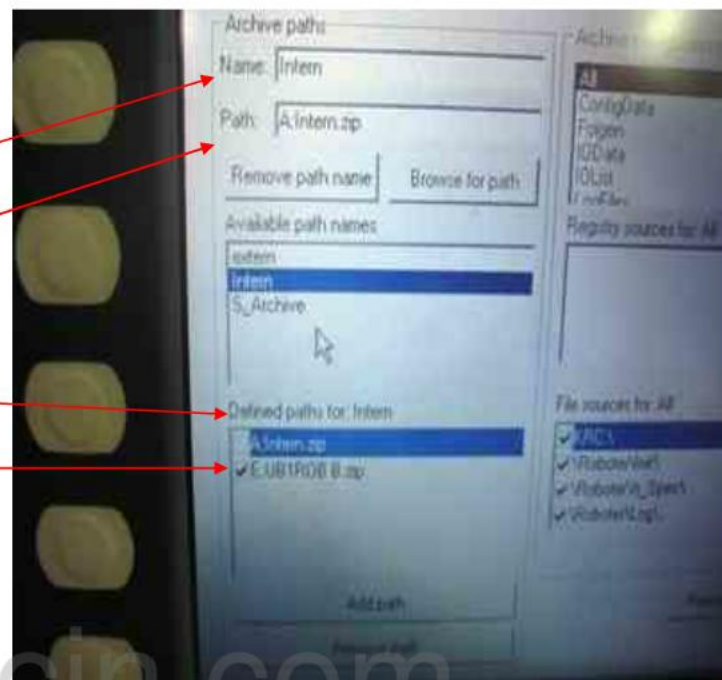
例如：我们想把程序备份到E盘里，那么Name里一定写的是extern，Path里写的应该是E: UB1 ROB B.ZIP。

注意：UB1 ROB B一定要与你机器人参数里的名称一致，否则机器人不会识别此路径。

在Defined paths for extern里需要将E: UB1 ROB B.ZIP激活

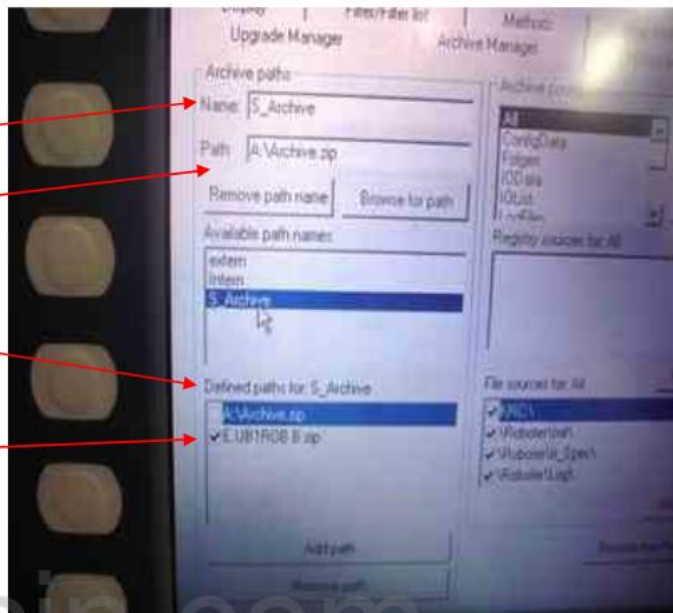


- 同时我们需要把**intern**路径下也配置一下：
- **Name: Intern**
- **Path: A: Intern.ZIP**
- 在**Defined paths for Intern**里需要将**E: UB1 ROB B.ZIP**激活。

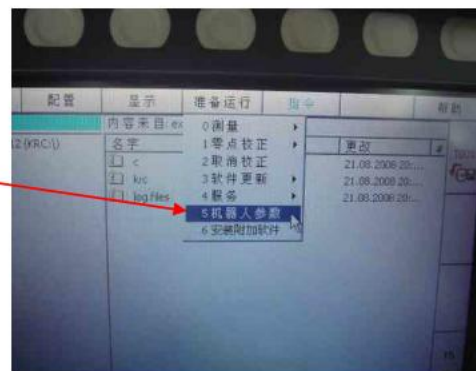


www.docin.com

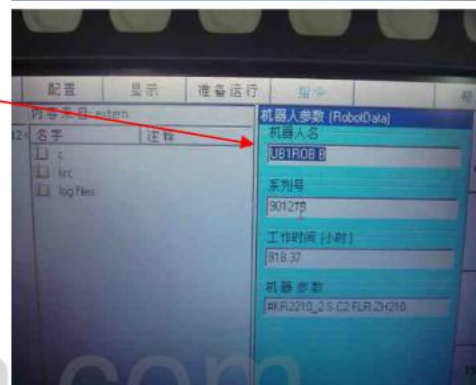
- 同时我们需要把S_archive路径下也配置一下：
- Name: S_archive
- Path:A:Archive.ZIP
- 在Defined paths for S_archive
- 里需要将E: UB1 ROB B.ZIP激活。



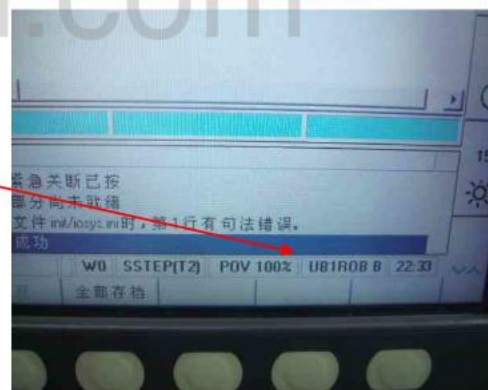
机器人参数菜单



机器人名称



更改后机器人
名称会在此有
显示



- 我们备份程序时有两种途径。
- 1.在菜单条：文件/存档
/USB/全部。
- 2.在ARCHIVE：/里选择
intern 还是 extern ， 全部
存档。两种方式都可以。
- 当我们备份完程序后应该
看一下**extern**里是否有程
序存在，如果有则证明成
功。

