

德厚技高

务实创新



机器人系统备份与恢复



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



01

系统的备份与恢复

02

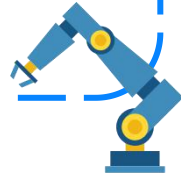
系统备份与恢复的步骤



系统的备份与恢复

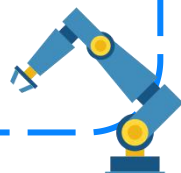
备份的目的

为防止操作人员对机器人系统文件误删除，通常在进行机器人操作前备份机器人系统。备份的对象是所有正在系统内存运行的RAPID程序和系统参数。



恢复的作用

当机器人系统无法启动或重新安装新系统时，也可利用已备份的系统文件进行恢复，备份系统文件是具有唯一性的，只能将备份文件恢复到原来的机器人中去，否则会造成系统故障。





系统备份与恢复的步骤

系统备份步骤

(1) 将U盘插入示教器USB接口，进入ABB主菜单，选择“备份与恢复”选项；



(2) 单击“备份当前系统...”选项；





系统备份与恢复的步骤

系统备份步骤

(3) 单击 “ABC...” 可设定存放备份系统目录的名称，单击 “...” 可设定存放目录的位置（机器人硬盘或USB存储设备），然后单击 “备份” 进行系统的备份；等待备份的完成，界面消失后完成系统备份。



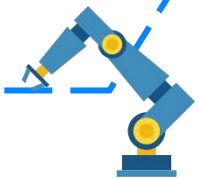


系统备份与恢复的步骤

系统恢复步骤

(1) 将装有系统备份的U盘插入示教器USB接口，进入ABB主菜单，选择“备份与恢复”选项；

单击“恢复系统...”选项，如图所示；





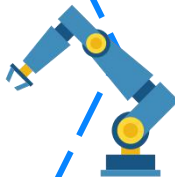
系统备份与恢复的步骤

系统恢复步骤

(2) 单击 “...” 选择已备份系统的文件夹，并单击 “恢复”；

(3) 单击 “是” 系统会恢复到系统备份时的状态；

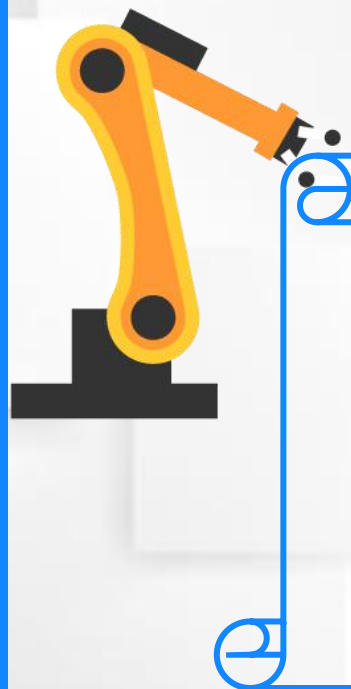
系统正在恢复，恢复完成后会重新启动控制器。





德厚技高

务实创新



本次课程到此结束
谢谢观看



河南职业技术学院
HENAN POLYTECHNIC