



机器人系统备份与恢复







02









	系统备	分与恢复	的步骤				THUN POLYTECHNIC
	系统备份类	步骤	1				
(1)将U盘	插入示教器U	SB接口,进	±入、	(2)单击	"备份当前系统	范 …"
A	BB主菜单,	选择"备份	与恢复"选	项;	<u>选项;</u>		/
	三V 読 ^{手効} bianjijiaoc	防护装置停止 ai(LIYULONG-PC) 己停止(速度 100%)	3	Ē	● 金 協力 与 板 夏 日本	防护装置停止 JYULONG-PC) 己停止(速度 100%)	
	 ✓ HotEdit ✓ 输入输出 ▲ 手动操纵 	 ▲份与恢复 校准 ✓ ✓ 控制面板 	ALVIN				
	○ 自动生产窗口 ○ 程序编辑器 ○ 程序数据	新田市 事件日志 FlexPendant 资 予 系统信息	源管理器		备份当前系统	· 恢复系统	
	♪ 注销 Default User	① 重新启动	ROB_1				ROB_1
			14 3	4/7			14, 3



系统备份步骤

系统备份与恢复的步骤

(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。



bianjijiaocai (LIYULONG-PC)	己停止 (速度 100%)	
份当前系统		
∮模块和系统参数均将存储于备份文件 ≩其它文件夹或接受默认文件夹。然₣	牛夹中。 后按──下	
备份文件夹:	2	
planjijiaocal_Backup_20160123	ABC	
备份路径:		
C:/Users/liyulong/Documents/F s/BACKUP/	RobotStudio/System 🔷	
备份将被创建在:		
C:/Users/liyulong/Documents/R jiaocai_Backup_20160123/	RobotStudio/Systems/BA	CKUP/bianji
	备份	取消



系统恢复步骤	またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしまた またしま またしまた またしま	防护装置停止 (LIYULONG-PC) 己停止(速度 100%)	X I
(1)将装有系统备份	□ 备份与恢复		
的U盘插入示教器USB接口,			
进入ABB主菜单,选择"备	S A		
份与恢复"选项;	备份当前系统.		
单击"恢复系统…"选			
项,如图所示;	≝ 条份恢复		





