

# Manual

## “Configuración software Robot”

# Configuración software Robot

1. Conectar el Robot al PC mediante el cable USB

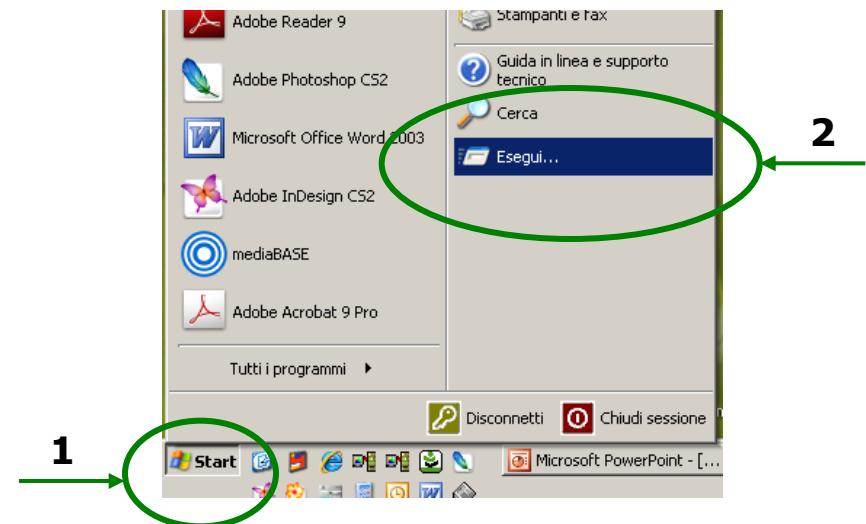


2. Encender el Robot

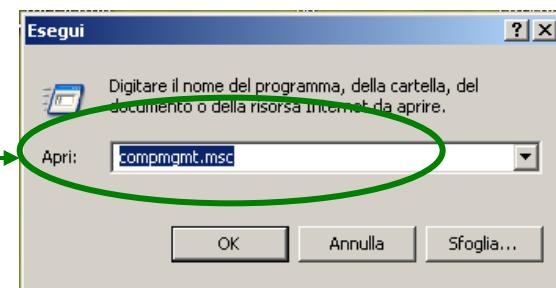


## Configuración software Robot

3. Verificar la comunicación (porta COM) a su PC, haga clip en inicio-Start (1), Ejecutar (2)



4. Describa el comando y haga clip en aceptar  
**compmgmt.msc** - OK

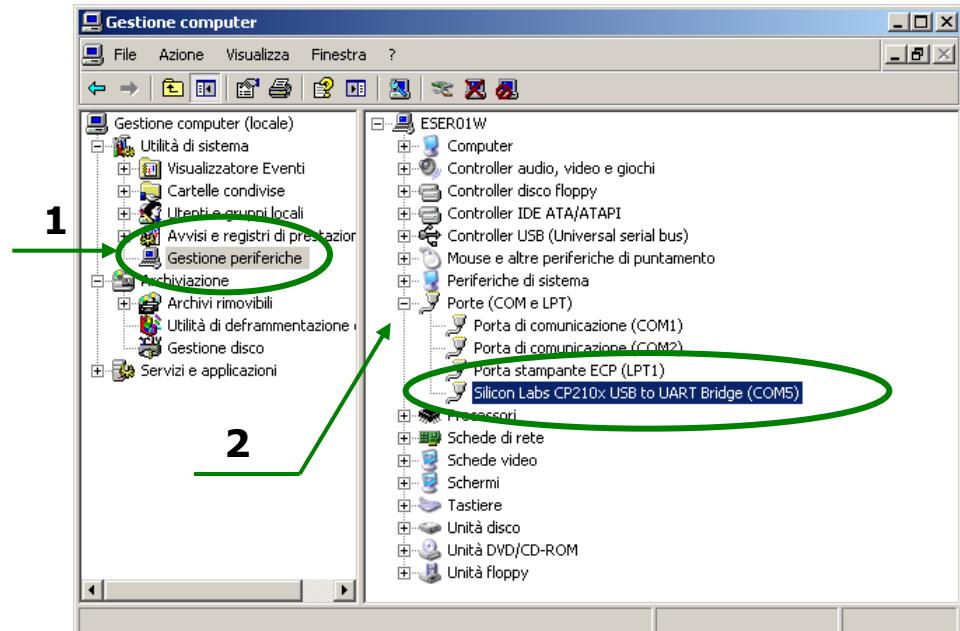


# Configuración software Robot

5. Haga clip en administrador de dispositivos (1), abra los puertos del submenú (COM y LPT) haciendo clip en «+» (2)

6. Verificar el puerto COM asociado a la conexión:

“Silicon Labs CP210x USB to UART Bridge (COM...)"



7. Haga doble clip en el ícono del programa en el Robot del escritorio



**Robot**

## Configuración software Robot

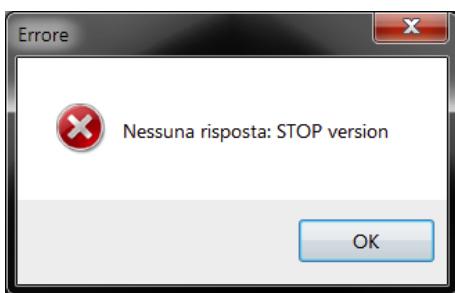
8. Haga clic en la ficha opciones adicionales y a continuación haga clic en configuración, Seleccione el menú el puerto serie Robot, especificado que se encuentra en el administrador de dispositivos(paso 6).

9. Seleccione en el menú el puerto serie (PowerScan) diferente del puerto serial.

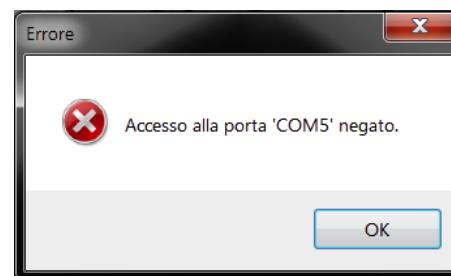
10. Confirme la modificación con OK.



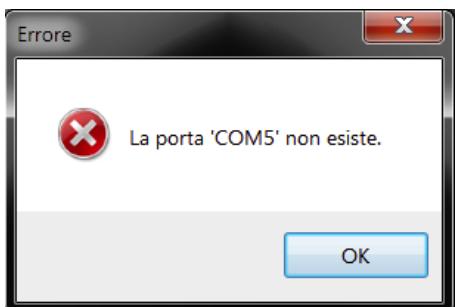
# Resolución de la instalación incorrecta o la configuración del software



Encienda el Robot  
(punto 2)



Verifique el puerto  
serie (punto 9)



Verificar el puerto  
Robot (punto 6 y  
punto 8)



Verificar el puerto  
serie (punto 6 y  
punto 9)