

Manual

“Configuración software Robot”

Configuración software Robot

1. Conectar el Robot al PC mediante el cable USB

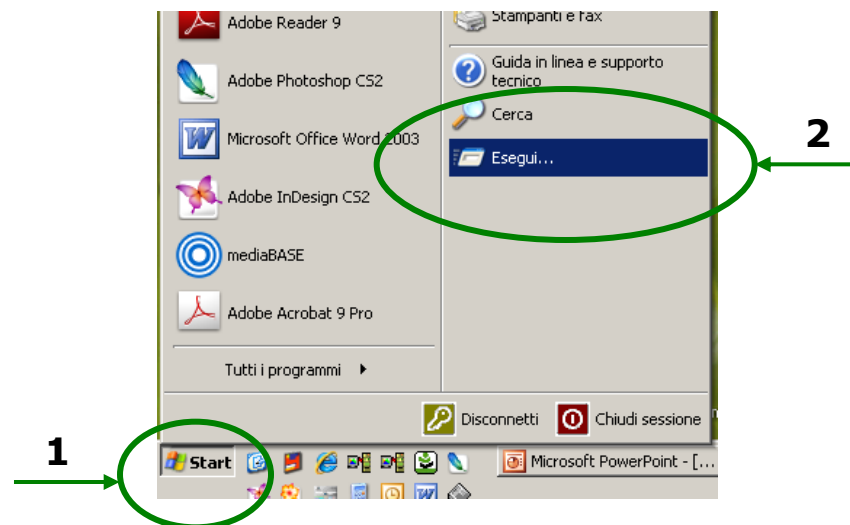


2. Encender el Robot

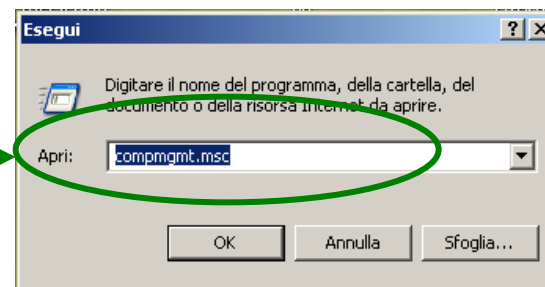


Configuración software Robot

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

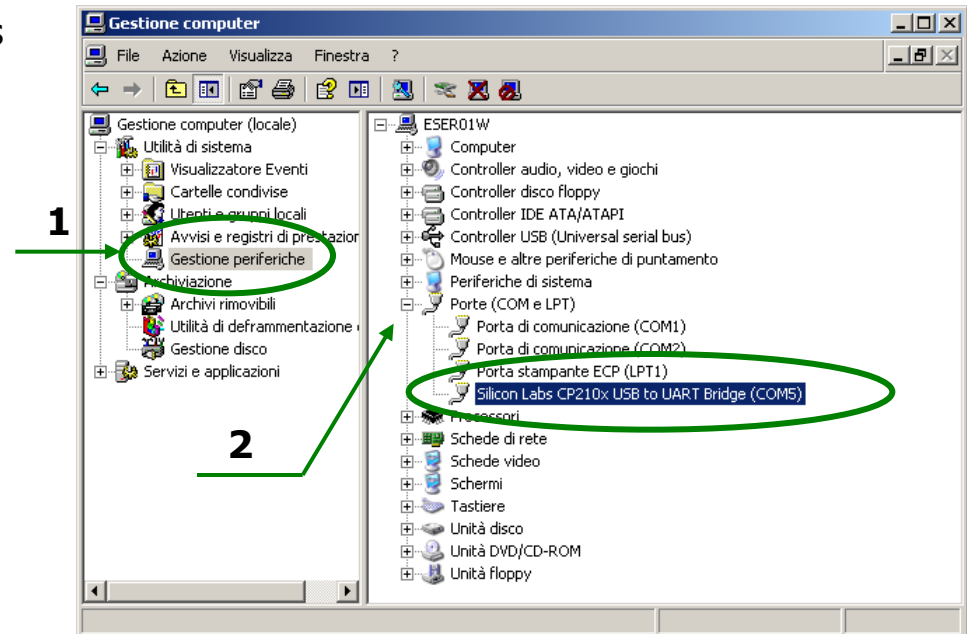


Configuración software Robot

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

6. Verificar el puerto COM asociado a la conexión:

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



7. Haga doble clic en el icono del programa en el Robot del escritorio



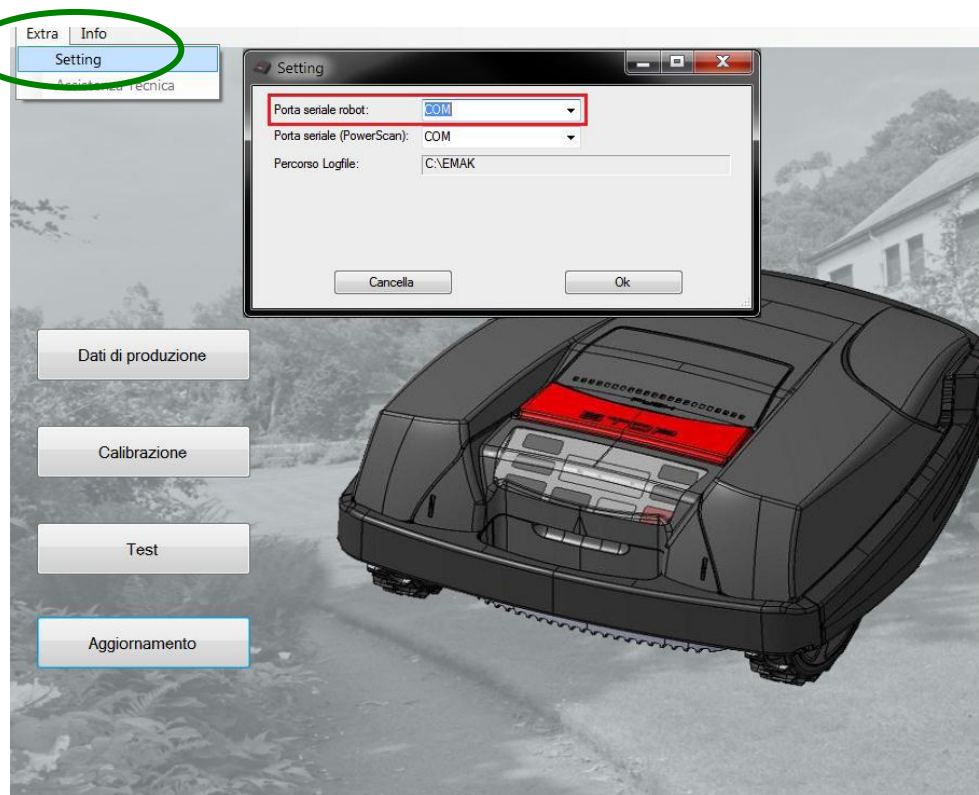
Robot

Configuración software Robot

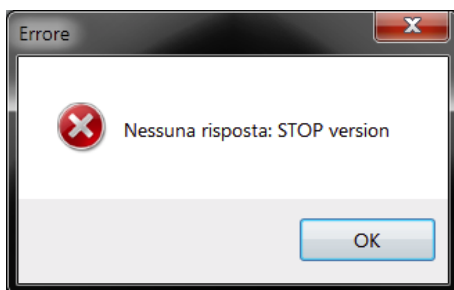
8. Haga clic en la ficha **Setting** (destacada con un círculo verde en la imagen) para acceder a las opciones adicionales y a continuación haga clic en configuración, Seleccione el menú el puerto serie Robot, especificado que se encuentra en el administrador de dispositivos(paso 6).

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

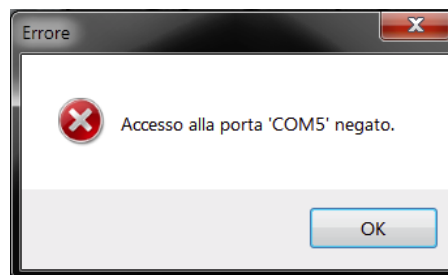
10. Confirme la modificación con OK.



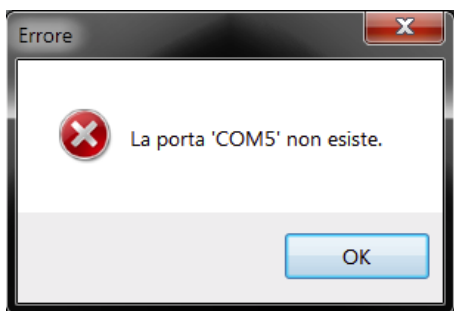
Resolución de la instalación incorrecta o la configuración del software



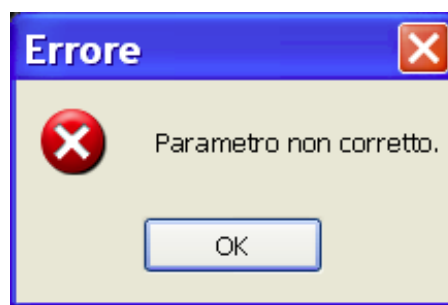
Encienda el Robot
(punto 2)



Verifique el puerto
serie (punto 9)



Verificar el puerto
Robot (punto 6 y
punto 8)



Verificar el puerto
serie (punto 6 y
punto 9)