



ООО «ВАЛДАЙ РОБОТЫ»
ИНН: 9717138305 КПП 771701001
Тел: +7 909 155 58 89
Email: general.secretary@vald.ai
Сайт: www.vald.ai

СКАЛА-П

Инструкция по установке

Оглавление

1.	Аннотация	3
2.	Назначение программного обеспечения.....	3
3.	Установка программного обеспечения.....	3

1. Аннотация

Документ содержит указания по установке программного обеспечения «СКАЛА-П» (далее – программное обеспечение, ПО), в том числе устранение возможных неисправностей, выявленных в ходе установки программного обеспечения, а также информацию о персонале, необходимом для обеспечения такой установки

2. Назначение программного обеспечения

Программное обеспечение «СКАЛА-П» предназначено для управления двигателями промышленного робота манипулятора, перемещения его центральной точки инструмента по заданным траекториям, управления устройствами ввода-вывода, а также исполнения заданных команд перемещения в заданных системах координат с определенным положением и ориентацией центральной точки инструмента. Область применения: программа применима в сфере промышленной робототехники для установки на контроллеры промышленных роботов манипуляторов.

3. Установка программного обеспечения

Установка ПО на оборудование осуществляется следующими способами:

- первоначальная установка на оборудование - производится с usb или сетевого носителя специалистами компании-разработчика или интегратором.
- Обновление ПО - производится с usb или сетевого носителя специалистами компании-разработчика или интегратором по запросу и в рамках сервисного обслуживания.

Для обновления ПО необходимо выполнить следующие действия:

- 1) Подключить съемный USB носитель к главному контроллеру внутри щита управления промышленного робота;
- 2) Подключиться к главному контроллеру по SSH с учетной записью администратора;
- 3) Остановить выполнение ПО командой: `systemctl stop robot-controller`
- 4) Переместить бинарный файл ПО новой версии с usb носителя в `/usr/bin/`
- 5) Запустить ПО командой: `systemctl start robot-controller`
- 6) Извлечь USB носитель