

# **“Configurazione software Robot”**



# Configurazione software Robot

1. Collegare il Robot al PC tramite il cavo USB

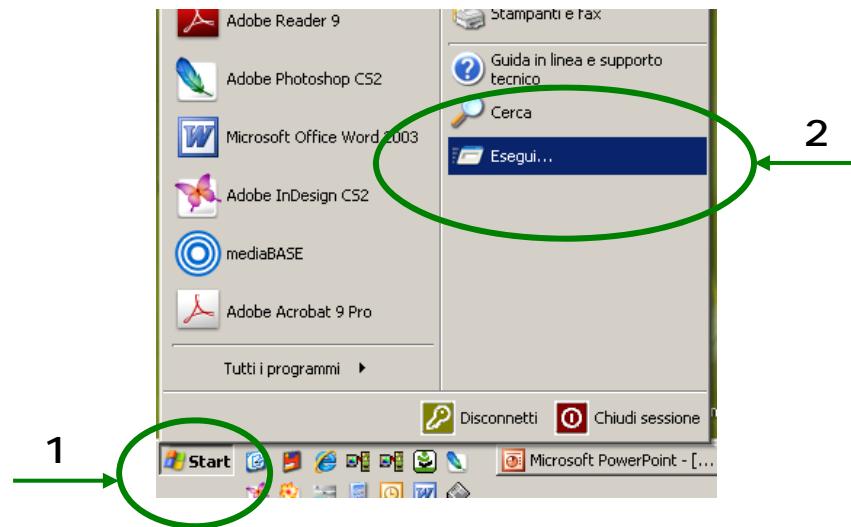


2. Accendere il Robot

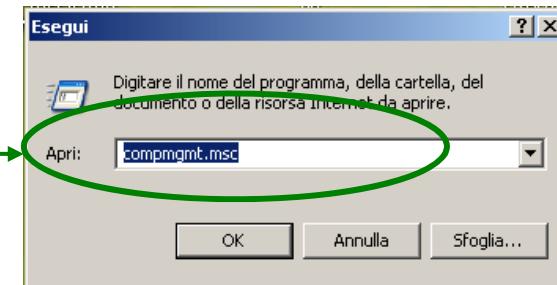


# Configurazione software Robot

3. Verificare comunicazione (porta COM) con il PC, cliccando su Start (1), Esegui (2)

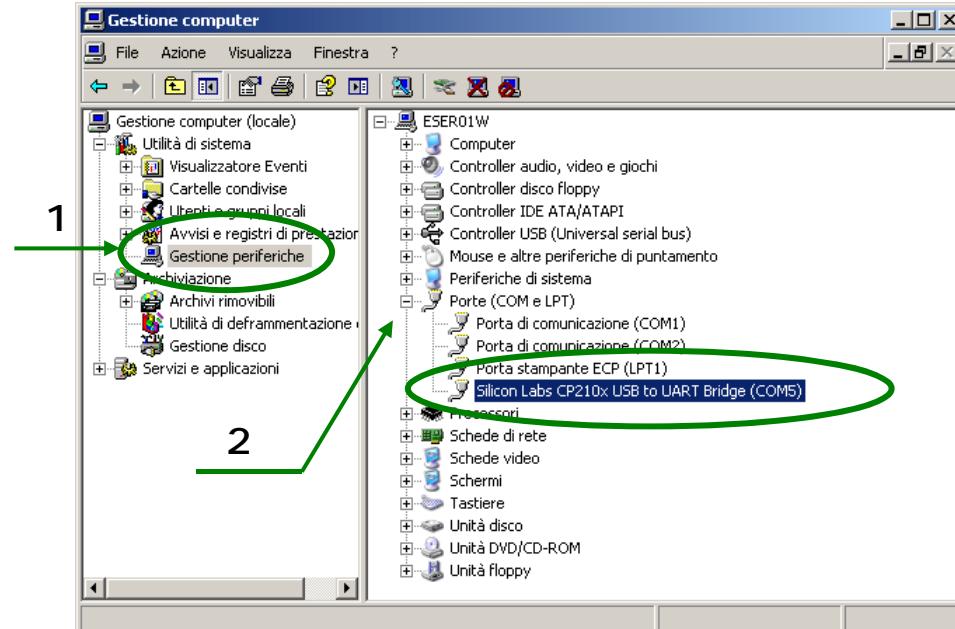


4. Digitare il comando **compmgmt.msc** e cliccare su OK



# Configurazione software Robot

5. Cliccare su Gestione periferiche (1), aprire il sottomenu Porte (COM e LPT) cliccando su «+» (2)
6. Verificare la porta COM associata al collegamento:  
"Silicon Labs CP210x USB to UART Bridge (COM...)"



7. Doppio click sull'icona del software Robot sul desktop

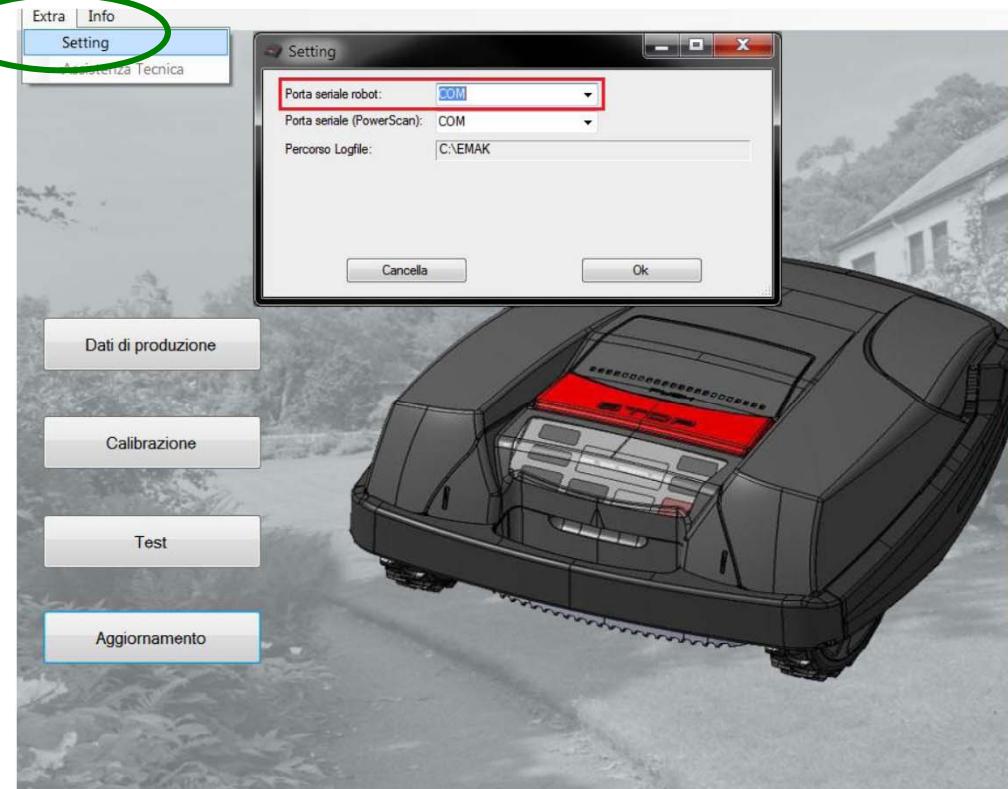


## Configurazione software Robot

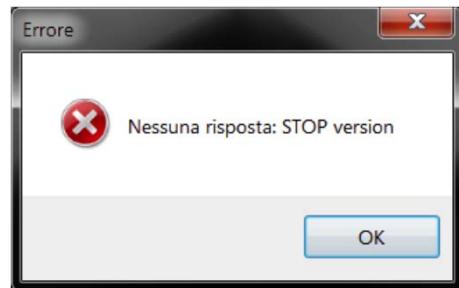
8. Cliccare sul tab Extra, quindi Setting. Scegliere dal menu la porta seriale Robot, specificando quella trovata nella gestione periferiche (punto 6).

9. Scegliere dal menu la porta seriale (PowerScan) diversa dalla porta seriale Robot.

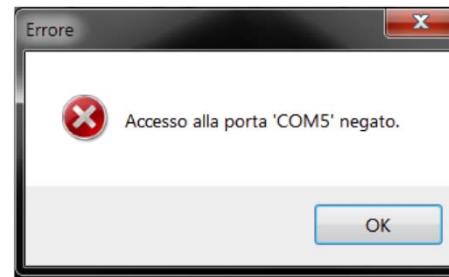
10. Confermare la modifica con OK.



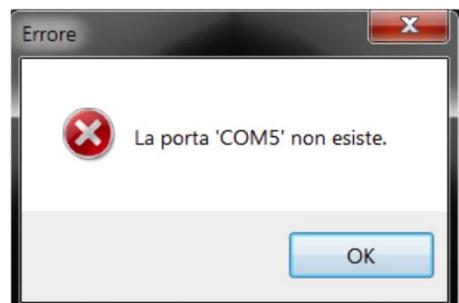
# Risoluzione degli errori di installazione o configurazione del software



Accendere il Robot  
(punto 2)



Verificare la porta  
seriale (punto 9)



Verificare la porta  
Robot (punto 6 e  
punto 8)



Verificare la porta  
seriale (punto 6 e  
punto 9)