AKTIVIEREN SIE DIE AUSFÜHRUNG VON MAGIC FILES

Ab PolyScope-Version 5.10.0 ist die Ausführung von Magic Files standardmäßig deaktiviert.

Um Daten aufzuzeichnen, muss die Ausführung von Magic Files vorübergehend aktiviert werden. Die Konfiguration kann hier geändert werden: Einstellungen > Sicherheit > Allgemein > Magic Files ausführen.

Es wird empfohlen, Magic Files nach Abschluss der Datenaufzeichnung wieder zu deaktivieren.

	Einstellungen	
🗲 Einstellungen	Sonstige Einstellungen	
> Passwort		
🔪 System	Unterstützung von Magischen Dateien aktivieren	
✔ Sicherheit		
Allgemein	Eingehende Verbindungen	
Secure Shell	Eingehenden Netzwerkzugriff auf dieses Subnetz einschränken	
Services		
Berechtigu		
	Eingehenden Zugriff auf zusätzliche Schnittstellen deaktivieren (nach Port)	
Abbrechen	Administratorpasswort Entsperren Sperren	

SO EXTRAHIEREN SIE DATEN AUS IHREM ROBOTER

- 1. Kopieren Sie die Datei urmagic_data_capture auf einen USB-Stick mit FAT32-Dateisystem.
- 2. Stecken Sie den USB-Stick in einen der USB-Anschlüsse des Roboters (die Schnittstelle am TP ist normalerweise leichter zugänglich).
- 3. Wenn bereits ein Programm läuft, beginnt das Magic File nach einigen Sekunden automatisch mit der Datenaufzeichnung. Achten Sie darauf, das Einstecken des Sticks mit dem laufenden Programm zu synchronisieren, damit die relevanten Teile eines Zyklus in der Aufzeichnung vorhanden sind.
- 4. Wenn kein Programm ausgeführt wird, erscheint ein Popup. Tippen Sie auf OK. Die Aufnahme startet, wenn das Programm gestartet wird.
- 5. Die Aufnahme dauert 1 Minute und 30 Sekunden. Eine aktive Aufzeichnung wird auf dem Teach Pendant angezeigt, wie im Screenshot dargestellt.

Move 1 Robot Program Waypoint 2 I wait: 0.01 Direction Wait Wait Set Popup Wait Hait 0.01 seconds Comment Wait for Digital Input > Input> Folder ✓ Set Payload ✓ Advanced J Templates JURCaps			PROGRAM wait* []	
	Program Installation Move Move Waypoint Direction Wait Set Popup Hait Comment Folder Set Payload > Advanced > Templates > URCaps	Meve 10 Log 1 ▼ Robot Program 2 ▼ Wait: 0.01	Q Command Graphics Variables Wait Please select what should trigger the robot's next action; No Wait Wait 0.01 seconds Wait for Digital Input Volume Volume Wait for Quit for Can.Input> Volume Volume Wait for An.Input> Volume Volume Wait for f(x) f(x)	

- 6. Die Anzeige am TP wechselt von RECORDING zu SAVING. Die Daten werden im ZIP-Format komprimiert und auf den USB-Stick geschrieben. Entfernen Sie während dieses Schritts nicht den USB-Stick.
- Auf dem Teach Pendant wird ein Popup angezeigt, das anzeigt, dass der Vorgang abgeschlossen ist. Der USB-Stick kann jetzt sicher entfernt werden. Der USB-Stick enthält die folgende ZIP-Datei: ur_service_[Seriennummer]_[Zeitstempel].zip
- 8. Wenn Sie mehrere Aufnahmen durchführen müssen, um die gesamte Anwendung abzudecken, schließen Sie den USB-Stick erneut an und wiederholen Sie den Vorgang.
- 9. Bitte ändern Sie nicht den Dateinamen und kombinieren Sie nicht mehrere Aufnahmen in einer einzigen ZIP-Datei.
- 10. Stellen Sie uns die gesicherten Daten über einen Cloud-Zugang zur Verfügung oder fragen Sie einen Upload-Link bei uns an.