

xCore v3.1.1 版本升级安装指导：

安装升级说明：

1. 首先升级 HMI，示教器使用 hmi_upgrade_5.0.12.0544.zip 进行升级，PC 直接使用 RobotAssist_5.0.12.0544.zip 程序包即可；
2. sw8800 目录下下载并升级对应机型的机型文件的 **v3.1.0.R0** 版本，升级后不用选择重启；比如升级 CR7 就到 **xcore/robot_cfg/cobot/xMate CR7/xMateCR7/** 目录下下载最新的机型包（截止发布日期是 xMateCR7_ME_AE_SS_xC.v3.1.0.R0.rpa ），详情见机型文件说明目录；
3. 升级最新的 v3.1.1 xCore 程序包 **v3.1.1.rpa**；
4. 重启控制器，重启完成后，确保升级程序升级为 **0.8.1** 或者更高级版本；
5. 如果是协作机型，同时升级对应机型目录下最新的 demo 文件；
6. 如果机器人使用 RSC 固件，软件升级后，需要额外进行 **RSC 固件升级（见后续 RSC 升级章节）**；
7. V2.2 及以下版本不能直接升级 v3.1 版本，需要先升级 v3.0.2 并正确配置机型文件后，再升级 v3.1 版本；

降级说明：

1. v3.1.1 版本如果要降级到低版本，**必须先降级到 v3.0.3**，完成一次重启后，再进行一次断电重启，确保示教器完成降级；
2. 出厂安装 v3.1 版本的机器，降级后会恢复成标称的本体参数和机械零点，精度较差，需要按照 3.0 的出厂 SOP 重新设置本体参数和零点以恢复精度；
3. 从 v3.0 升级到 v3.1 后，再降级回 3.0，本体参数和零点准确，不需要手动设置；

备注：

- (1) 对于已经升级到 v3.0.1 及以后版本的机器，可以使用组合升级包打包工具，将控制器、HMI、机型文件打包成一个升级包，进行一键升级，使用方法可参考《组合升级包打包工具使用手册》。
- (2) 对于已经使用导入机型文件的机器，升级机型文件可以自动覆盖旧的机型文件，可以不用手动抹除原有机型文件。
- (3) 如果是比 v3.1.1 更新的版本升级包按照该手册进行升级，将上面流程里的[v3.1.1]升级包替换为最新升级包。
- (4) 如果控制器版本低于 v2.2，升级前请咨询技术支持。

RSC 升级

3.1 版本 RSC 机器人需升级 v4.1.0.3 及以上版本才可正常使用 RSC 安全功能

V3.0 版本的 RSC 机器人，可以通过示教器直接升级 RSC 固件

更低版本的机器人，还是需要使用调试线进行升级

RSC 固件升级顺序：

- 1、升级 GD 和 RX 固件

- 2、升级 ENI 文件
- 3、升级 ESI 文件

机型文件地址：

机型文件说明目录：[xcare/robot_cfg • Rokae Downloads](#)

协作机型：[xcare/robot_cfg/cobot • Rokae Downloads](#)

工业机型：[xcare/robot_cfg/industrial • Rokae Downloads](#)

DEMO 地址：

CR 机型：[xcare/env/xmate_cr/demo • Rokae Downloads](#)

SR 机型：[xcare/env/xmate_sr_3or4/demo • Rokae Downloads](#)

ERPro 机型：[xcare/env/xmate_pro_3or7/demo • Rokae Downloads](#)

ER 机型：[xcare/env/xmate_3or7/demo • Rokae Downloads](#)

组合升级包打包工具地址：

工具地址：[xcare/tools/组合升级包打包工具 • Rokae Downloads](#)