

xCore v3.2.1 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_5.0.13.0411.zip 进行升级，PC 直接使用 RobotAssist_5.0.13.0411.zip 程序包即可；
2. sw8800 目录下载并升级对应机型的机型文件的 **v3.2.0.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/** 目录下载最新的机型包（截止发布日期是 xMateCR7_ME_AE_SS_xC.v3.2.0.R0.rpa），详情见机型文件说明目录；
3. v3.2.1 增加维护保养提示功能，出厂时需要使用**生产专用插件**的“**整合重置**”按钮进行运行时间重置；
4. 如果是协作机型，同时升级对应机型目录下最新的 demo 文件；
5. 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）**；
6. V2.2 及以下版本不能直接升级 v3.2 版本，需要先升级 v3.0.3 并正确配置机型文件后，再升级 v3.2 版本；
7. 如果在 v3.1 的版本使用了导轨功能，升级到 v3.2 版本后需要使用**附加轴功能重新配置**；
8. ER、CR 构型，需要安装升级新发布的 **302 版本 xPanel 固件**（485 透传升级）以及 ESI、ENI 文件升级，，如果不使用末端按键新功能的现场，可以不升级；
9. 如果机器人的基坐标系和世界坐标系不重合，升级 v3.2 后需要**重新配置安全区域**（具体原因见安全区域变更 PCN）；
10. 发往海外的机器按照订单要求进行对应多语言包授权；

降级说明：

1. v3.2.1 版本可以降级到 v3.1 版本；
 - a) 在 v3.2 版本配置了外部轴导轨，降级到 v3.1 要重新配置；
 - b) 在 v3.2 版本配置了 302 版本末端按键固件（ER、CR 机型），软件降级后，固件也需要降级；
2. 如果要降级到更低版本，**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；
3. 出厂安装 v3.1 以上版本的机器，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；
4. 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

v3.2 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: [xcore/robot_cfg • Rokae Downloads](#)

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

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

DEMO 地址:

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

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

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

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

组合升级包打包工具地址:

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