

BASE

Esta estructura corresponde a un sistema de archivos típico de un robot ABB con controlador S4.
Te explico cada elemento:

ARCHIVOS PRINCIPALES

1. Archivos del Sistema (SYS)

- BASE.SYS → Archivo del sistema base que contiene parámetros esenciales del robot (tipo de robot, ejes, etc.)
- USER.SYS → Configuraciones de usuario (datos herramienta, marcos, velocidades, etc.)
- DAT_MT16.SYS → Datos del modelo de robot específico para el IRB 6400

2. Programas (PRG/TXT)

- PROG201.PRG → Programa de aplicación (código RAPID del robot)
- PROG201 (1).txt → Posiblemente una copia o exportación del mismo programa

3. Directorio RAMDISK/

Contiene copias de los archivos de sistema que se cargan en memoria RAM durante el arranque:

- BASE_MT.SYS → Base del manipulador (robot)

- COM200.SYS → Configuración de comunicación
- Estos se cargan al iniciar el sistema desde el disco duro/disquete

4. Directorio SYSPAR/

Archivos de configuración del sistema:

- EIO.CFG → Configuración de E/S (Entradas/Salidas)
- MMC.CFG → Configuración del módulo de control del motor
- MOC.CFG → Configuración de movimientos
- PROC.CFG → Configuración de procesos
- SIO.CFG → Configuración de comunicación serial
- SYS.CFG → Configuración general del sistema

¿POR QUÉ ESTA ESTRUCTURA?

El S4 de ABB organiza los archivos así porque:

1. Separación clara entre sistema, configuraciones y programas de usuario
2. RAMDISK permite acceso rápido a archivos críticos durante operación
3. SYSPAR centraliza todas las configuraciones técnicas
4. Compatibilidad con el sistema operativo VxWorks que usa el S4

FLUJO TÍPICO DE CARGA:

1. Al encender, carga BASE.SYS y DAT_MT16.SYS
2. Copia archivos esenciales a RAMDISK para rápido acceso
3. Carga configuraciones de SYSPAR/
4. Finalmente carga USER.SYS y programas de aplicación

¿Necesitas ayuda específica con alguno de estos archivos o quieres modificar algo en particular?

Revision #1

Created 30 December 2025 15:24:28 by Rafael Carbonell Lázaro

Updated 2 January 2026 14:33:37 by Rafael Carbonell Lázaro