

快速安装指南

MS6MT机器人 MS6MT-0900-3546

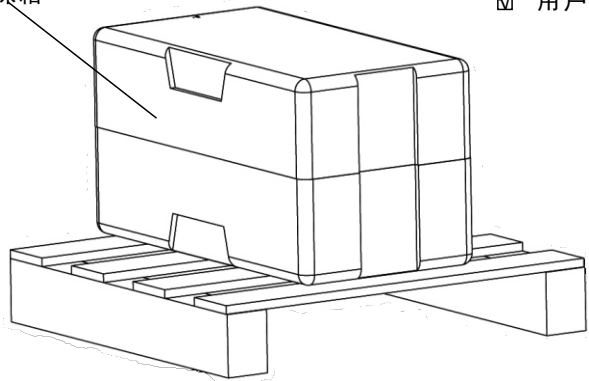
开箱检查



产品图示仅供参考，实际发货时包装、数量略有不同。

- 机器人
- 配件箱
- 用户资料

泡沫箱



准备安装工具



以上工具仅供参考，如需使用需用户提前准备。

资料下载

可通过访问李群自动化官网的下载中心获取产品的相关信息和资料，例如用户手册、系统软件和培训资料等，请访问 <http://www.qkmtech.com/>

服务与技术支持

联系李群自动化技术支持代表之前，请先准备好以下信息：机器人型号和序列号、相关报警信息及问题的描述。

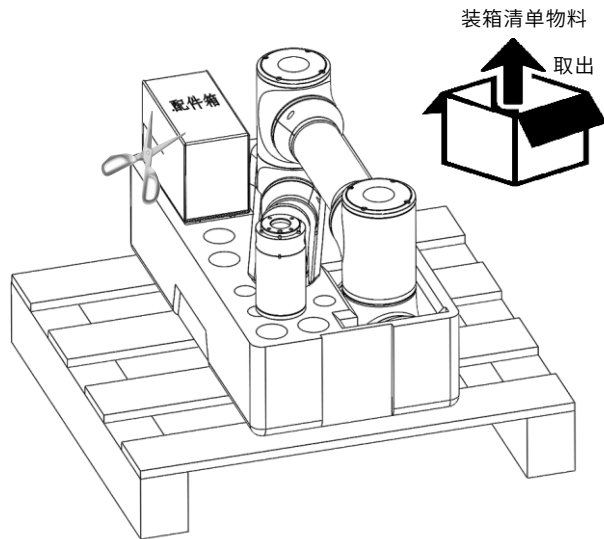
东莞市李群自动化技术有限公司（总部）
东莞市松山湖高新技术产业开发区新竹路4号总部壹号17栋A座

电话：+86 0769-27231381
传真：+86 0769-27231381-8053
邮编：523808
邮箱：service@qkmtech.com
网站：www.qkmtech.com



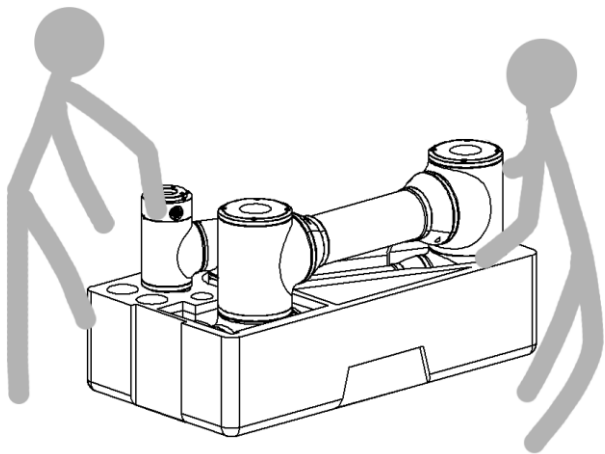
扫描微信二维码
关注李群自动化

1 拆除配件箱



步骤：取出配件箱中装箱清单物料，并根据箱清单进行核对。

2 机器人搬运

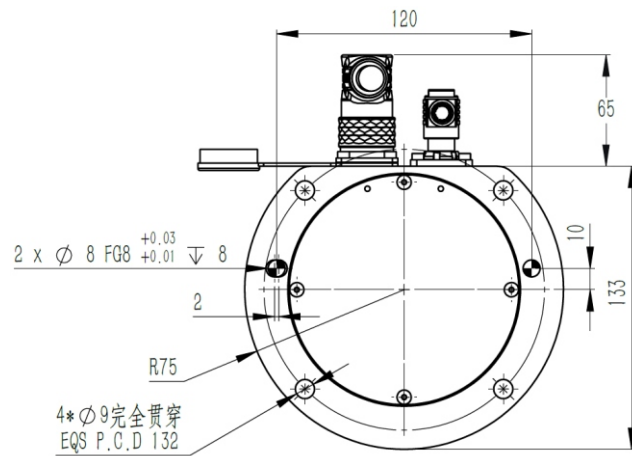


步骤：从泡沫箱中取出机器人并把机器人搬运到安装机架上。



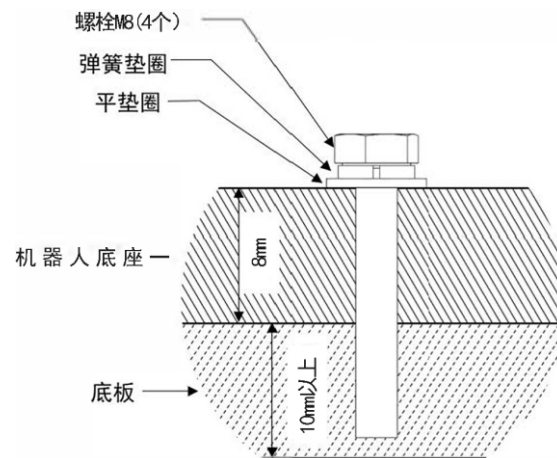
机器人基座螺钉拆除后，需人工支撑机械臂处，避免机器人因自身重心倾斜。
搬运机器人时，需2人及以上人员用手撑住共同协助将机器人搬运到安装机架上（机器人整机重量最高达21kg）。

3 安装底座

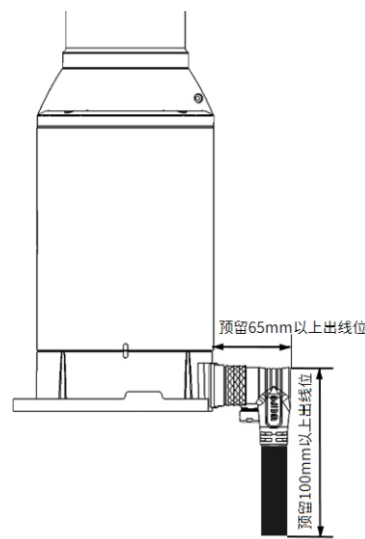


步骤1 根据基座尺寸设计并准备安装孔位。

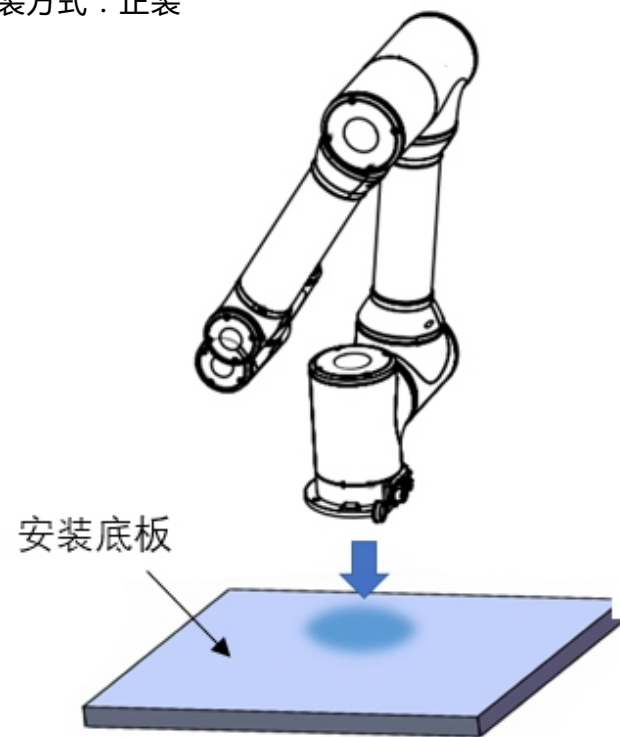
步骤2 采用正装的安装方式对机器人进行底座安装。



注意 基座面板背后预留一定的空间用于安装电缆，详细尺寸见下图。



安装方式：正装

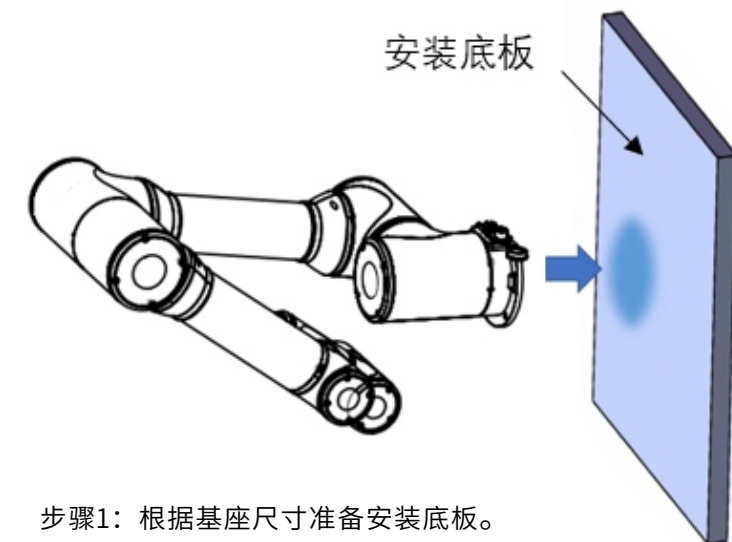


步骤1：根据基座尺寸准备安装底板。

步骤2：用叉车将机器人移动至安装地点。

步骤3：由两人及以上工作人员缓慢抬起机器人，根据安装方式将机器人底座安装对着安装底板的安装孔位，使用内六角扳手安装机器人，扭矩25N·m。

安装方式：侧装



步骤1：根据基座尺寸准备安装底板。

步骤2：用叉车将机器人移动至安装地点。

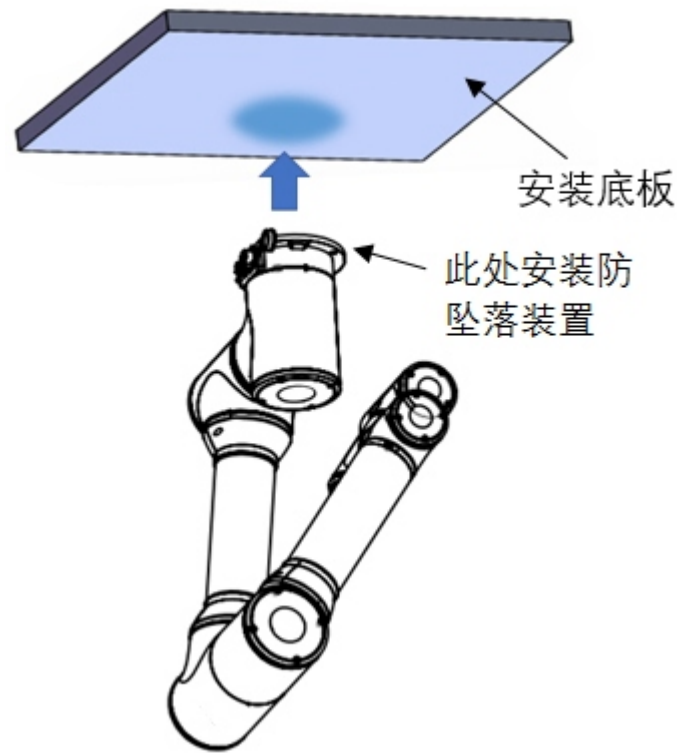
步骤3：由两人及以上工作人员缓慢抬起机器人，根据安装方式将机器人底座安装对着安装底板的安装孔位，使用内六角扳手安装机器人，扭矩25N·m。

声明

Copyright © 2022 李群自动化技术有限公司
版权所有，保留所有权利

李群自动化技术有限公司具有本产品的专利权、版权和其他知识产权，未经本公司书面授权，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容；不得直接或者间接复制、制造、加工、使用本产品及其相关部分。

安装方式：倒装



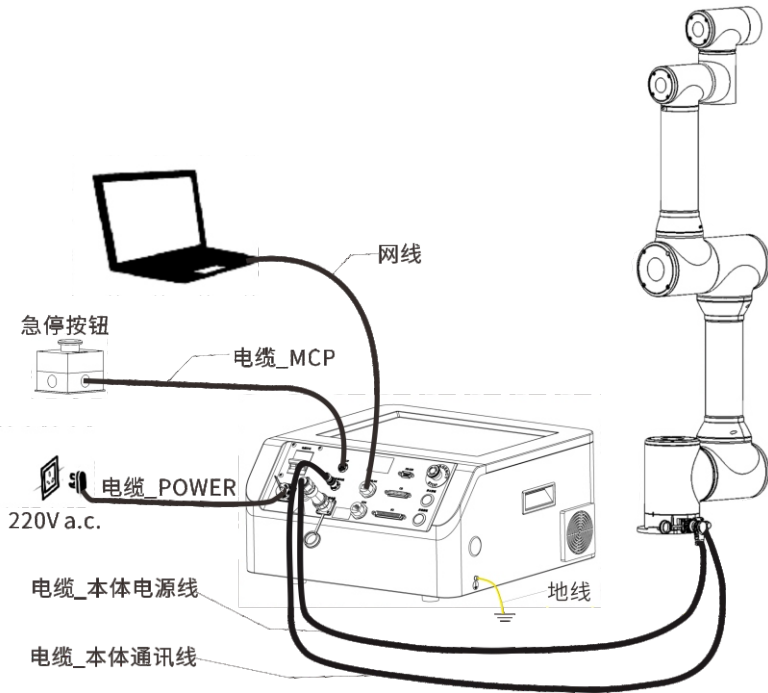
- 步骤1：根据基座尺寸准备安装底板。
- 步骤2：用叉车将机器人移动至安装地点。
- 步骤3：由两人及以上工作人员缓慢抬起机器人，根据安装方式将机器人底座安装对着安装底板的安装孔位，使用内六角扳手安装机器人，扭矩25N·m。



注意

为了增加稳固性，机器人在倒装时需用户自行设计并安装防坠落装置，防止机器人坠落损坏机器人。
防坠落装置选用材质：不锈钢，建议用户根据实际使用场合设计防坠落架。

4 连接电缆



- 步骤1 按照图示内容依次安装地线、网线、电缆_MCP、电缆_本体通讯线、电缆_本体电源线和电缆_POWER。
- 步骤2 线缆安装完成后，检查各线缆连接是否正常。



注意

注意用电安全,请勿带电操作。