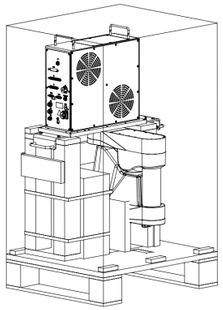
快速安装指南

PG6X机器人 PG6X-0550-1544-1400

开箱检查

说明
本文档以PG6X机器人包装开箱为例说明，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

准备安装工具

说明 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

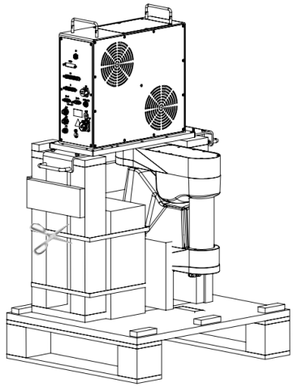
联系李群自动化技术支持代表之前，请先准备好以下信息：机器人型号和序列号、相关报警信息及问题的描述。

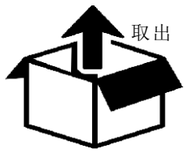
东莞市李群自动化技术有限公司（总部）
广东省东莞市松山湖园区大学路11号5栋1单元402室

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

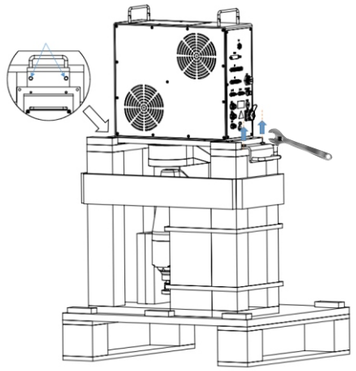
1 拆除配件箱





步骤1 用剪刀剪断配件箱扎带并取下。
步骤2 取出配件箱中装箱清单物料，并根据装箱清单进行核对。

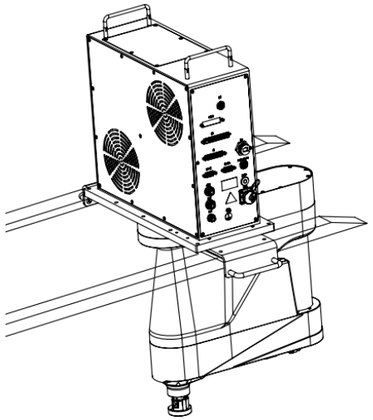
2 拆除底座



步骤1 用活动扳手拆除底座固定螺钉。
步骤2 由2人及以上人员共同协助将机器人搬运至叉车上。

注意 使用叉车进行搬运时，需2人及以上人员共同协助将机器人搬运到叉车上（机器人整机重量为30kg）。

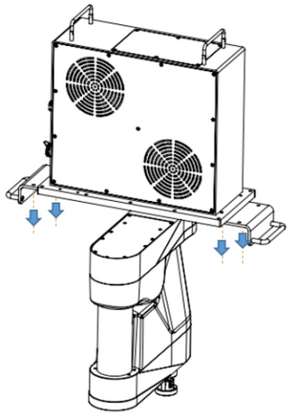
3 搬运机器人



步骤1 配合搬运型钢，对机器人使用叉车进行搬运。

注意 在搬运机器人之前，检查 PG6X 搬运钣金是否牢固。

4 拆除固定板

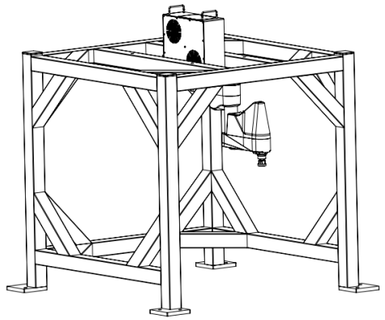


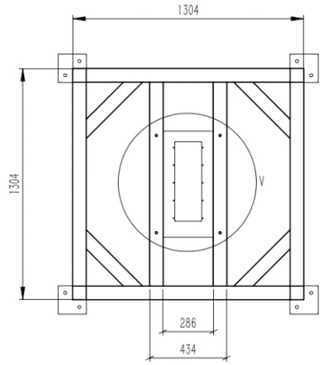
步骤1 使用内六角扳手拆除固定板上的螺钉，拆卸固定板。

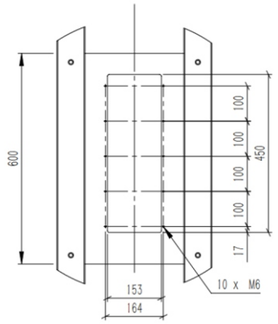
注意
- 拆卸固定机器人的固定钣金后，注意机械手臂的移动，以免夹伤手臂或损伤机器人。
- 机器人固定板拆卸后，在机器人搬运及安装过程中，请勿360度回转机器臂，以防电缆过度回绕而损伤电缆。

5 安装基座

下图所示为参考机架：







图解注释说明：

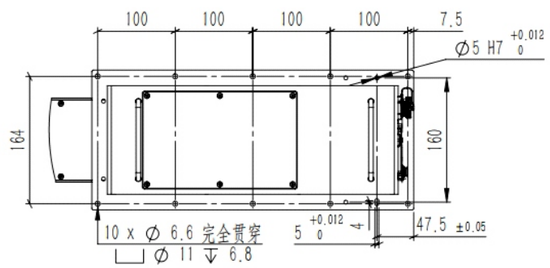
① 为了保证机器人平稳运行，机器人安装机架推荐使用80*80 方通，安装机器人底板厚度不低于20mm。

② 设计机器人机架时，确保安装机器人时基座背面能预留150mm以上用于安装电缆。

③ 机器人需预留部分空间用于后期维护拆卸张紧螺钉。

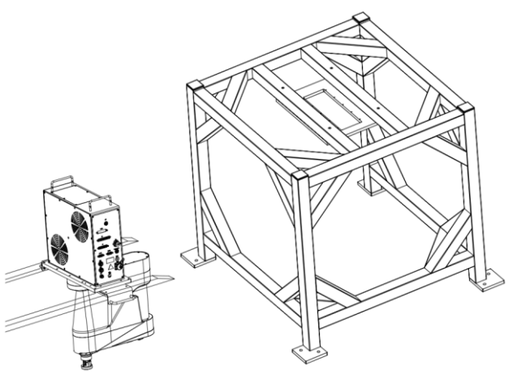
接下页

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。



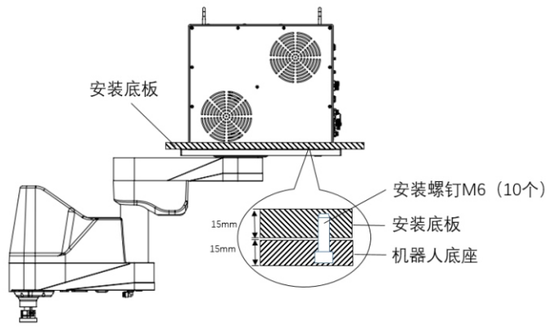
步骤1 根据基座安装尺寸准备基座安装位置的螺孔。

步骤2 将机器人用叉车搬运至机架下方，并缓慢将机器人放置在安装位。



步骤3 使用内六角扳手将螺钉锁紧机器人上的螺钉孔位使机器人固定在安装底面上。

注意 机器人在安装过程中，机械臂的固定钣金已经拆掉，安装时需注意机械臂的移动以免夹伤手臂或损伤机器人。

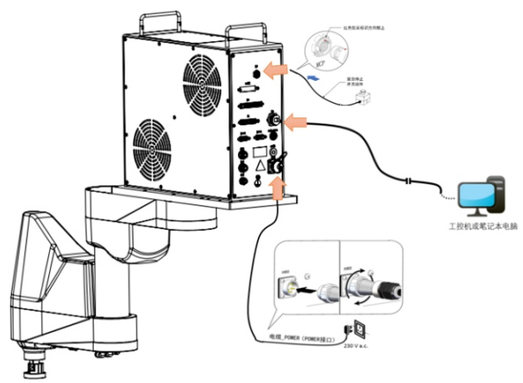


步骤4 拆下搬运钣金，安装剩余螺钉，螺钉全部安装完毕后，再使用扭力扳手拧紧螺钉（13 N·m）。

步骤5 将机器人第一机械臂和第二机械臂沿逆时针方向旋转（J1和J2的正方向）使机器人回至零点方向。

说明 若机器人在运输及安装过程中移动机械臂，需将机械臂转回出厂时姿态后在进行机器人回零操作

6 安装线缆



步骤1 按照图示内容依次安装地线、网线、电缆_MCP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。

声明
Copyright © 2019 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。