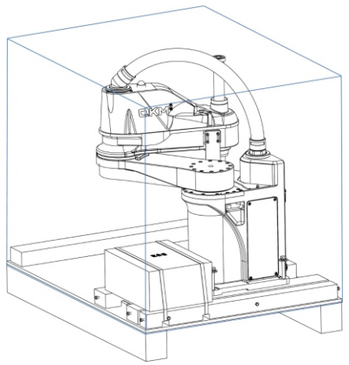
快速安装指南

AH20机器人 AH20-0850-0204-2000 AH20-0850-0204-4000 AH20-1050-0204-2000 AH20-1050-0204-4000

开箱检查

说明 本文档以AH20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

剪刀 活动扳手 扭力扳手 冲击钻 内六角扳手（一套） 螺丝刀 直尺 记号笔

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

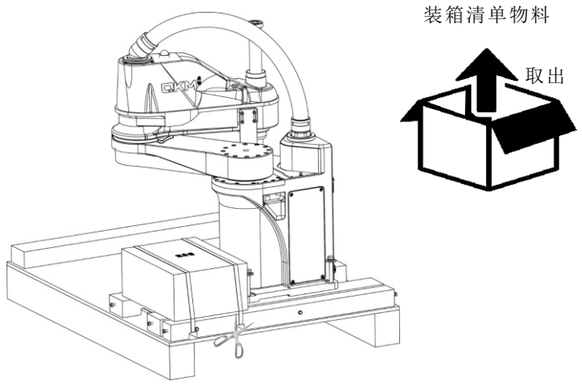
联系李群自动化技术支持代表之前，请先准备好以下信息：机器人型号和序列号、相关报警信息及问题的描述。

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

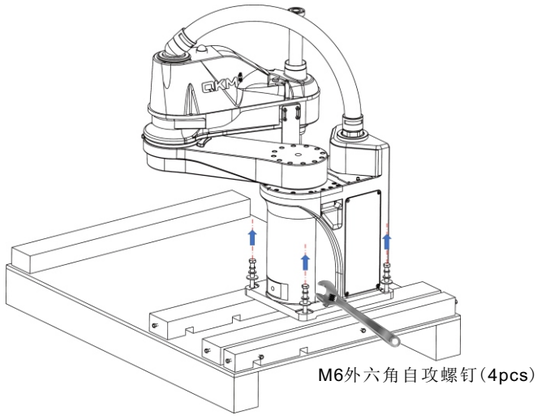
1 拆除配件箱



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

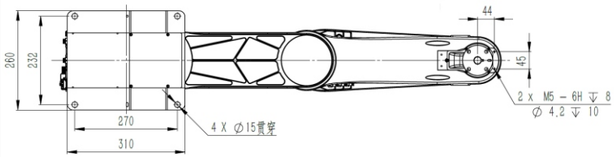


步骤1 用活动扳手拆除底座固定螺钉。

注意 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。

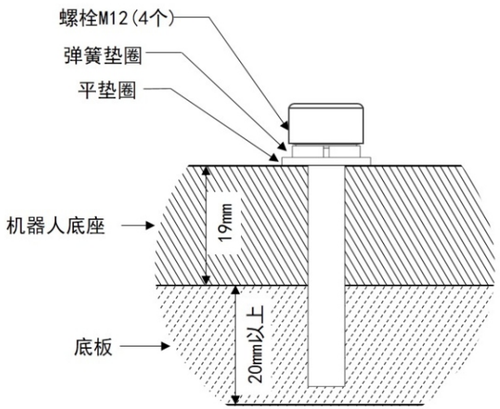
搬运机器人时，需2人以上人员用手撑住共同协助将机器人搬运到安装机架上（机器人整机重量最高达63kg）。

3 安装底座

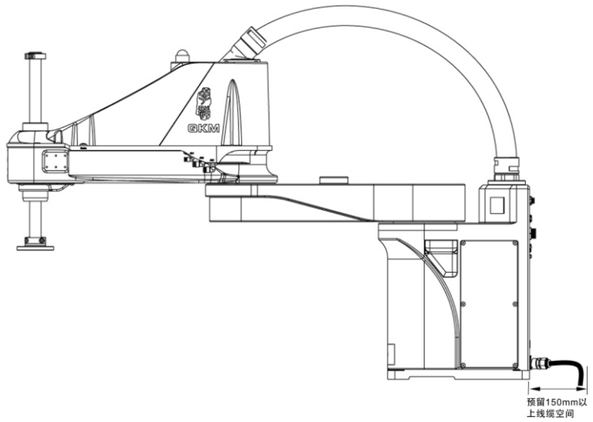


步骤1 根据基座尺寸设计并准备安装孔位。

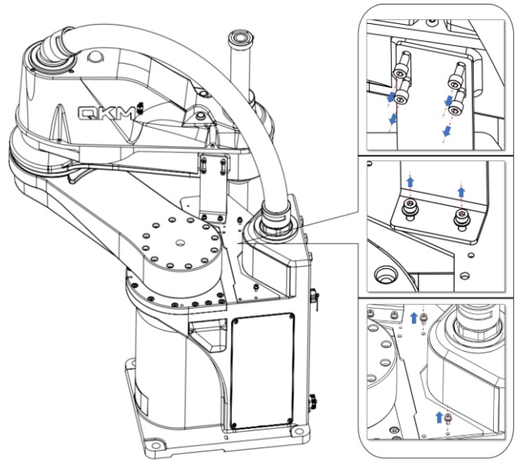
步骤2 采用正装的安装方式对机器人进行底座安装。



注意 基座面板背后预留150mm以上的空间用于安装电缆。



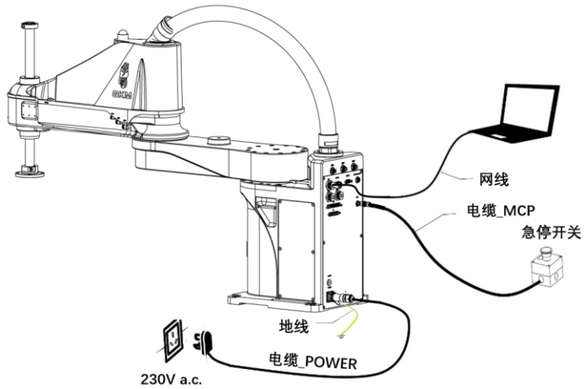
4 拆除连接件



步骤1 使用内六角扳手拆卸外部零件安装位上的螺钉。

步骤2 推动第一第二机械臂，分离外部连接件并分别取下连接件保存。

5 连接电缆



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 © 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。