



Краткое руководство по первому запуску

Роботы серии RC

www.robopro.pro/doc

Издание

06.2025

Для монтажа робота **требуется минимум 2 человека**, ключ шестигранный (6), гаечный ключ (13), 4 винта M8 DIN912, 4 шайбы и гайки M8.

(длина метиза подбирается исходя из толщины монтажной поверхности)

1. Подготовьте поверхность для монтажа робота: чистая, ровная поверхность с требуемыми отверстиями для установки.

Для уточнения монтажных размеров см. «Руководство по вводу в эксплуатацию»!

2. Извлеките робота из упаковочной тары, разместите на месте предполагаемого монтажа, при необходимости выведя кабель подключения к контроллеру через соответствующий паз на корпусе фланца (рис. 1)

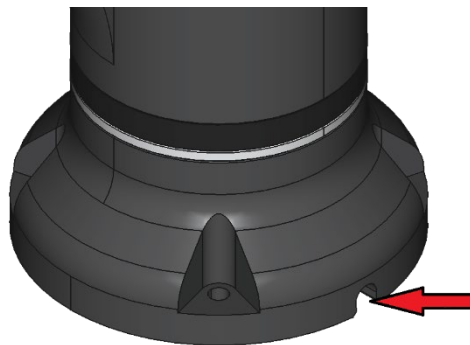


Рис. 1. Паз бокового вывода кабеля

3. Закрепите робота при помощи 4 винтов M8 DIN912, шайб и гаек соответствующего размера

Обратите внимание, что на разъемах кабеля КР-робот пины имеют разный диаметр, а также, для удобства позиционирования, на корпусе разъема есть направляющая стрелка, которую **необходимо совместить** с ответной частью (рис.2).

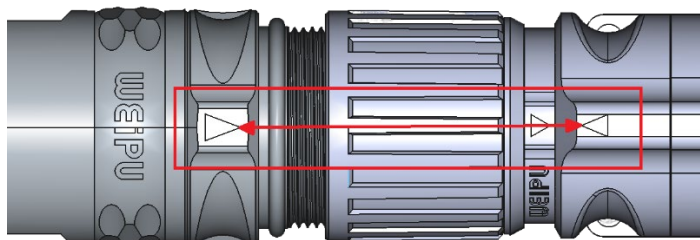


Рис. 2. Направляющие на разъемах

4. Извлеките контроллер робота из упаковки, подключите к разъемам кабель КР-робот и кабель питания контроллера (рис.3).

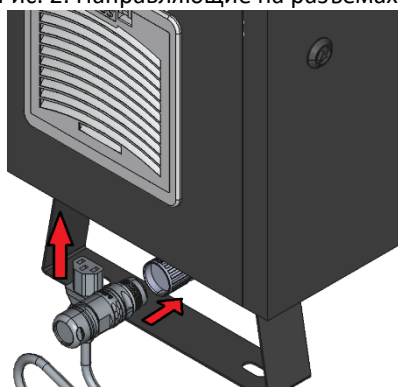


Рис. 3. Подключение к КР

5. Подключите к цифровым входам безопасности кнопку аварийного останова (рис.4). По умолчанию входы 0 и 1 в разъеме x212 (см. «Руководство по вводу в эксплуатацию»)

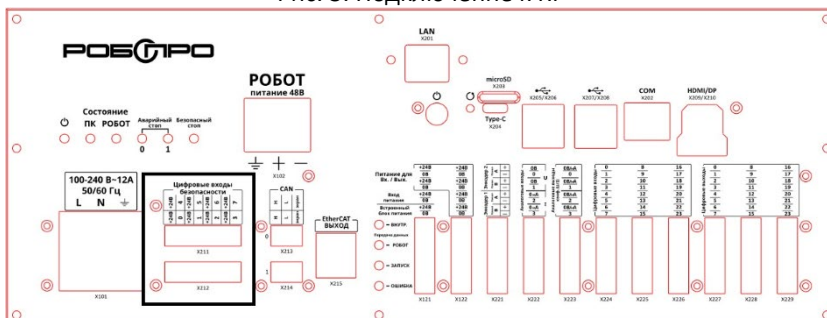


Рис. 4. Подключение кнопки аварийного останова

При возникновении вопросов обращайтесь к Вашему поставщику

6. Подключите к контроллеру монитор и устройства ввода/пульт/тачпанель (рис.5).
Группы разъемов x205/x206 для USB и x209/x210 для HDMI/DP (см. «Руководство по вводу в эксплуатацию»).

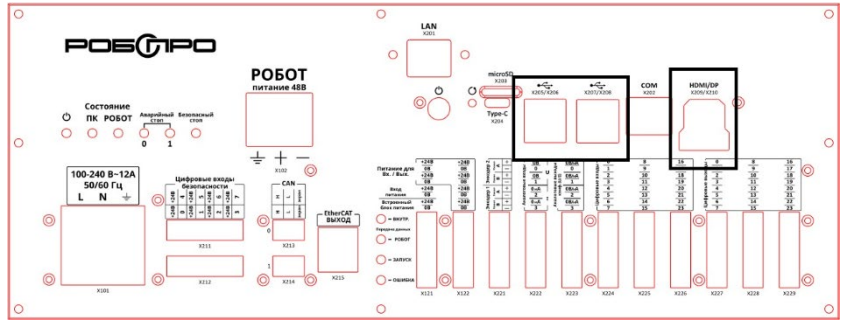


Рис. 5. Разъемы для подключения устройств ввода и дисплея

7. После выполнения всех вышеперечисленных пунктов подключите робота к сети 220В. При подаче питания робот включится автоматически.

8. После п.7, у Вас откроется главный экран графического интерфейса «Пuls», чтобы привести робота в рабочее состояние, нажмите три точки возле области «Статус робота» в левом нижнем углу экрана (рис. 6), после запуска робота будут сняты механические тормоза, и робот будет готов к работе.

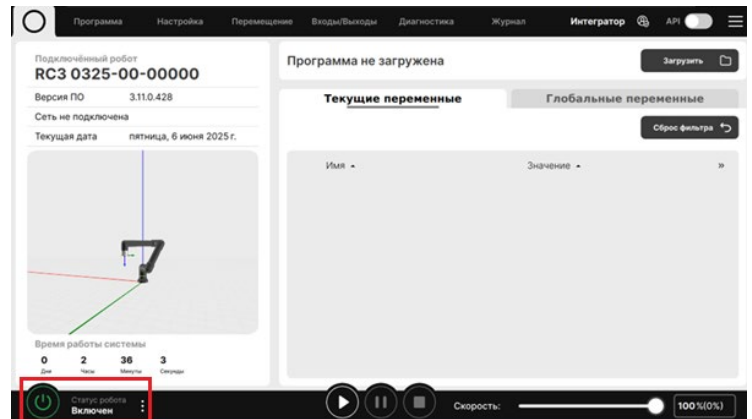
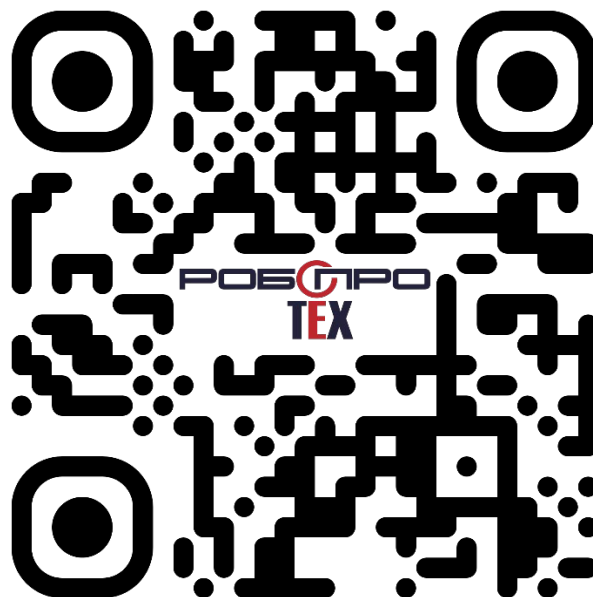


Рис. 6. Запуск робота

Дальнейшие манипуляции с роботом осуществляются только после ознакомления с «Руководством пользователя по программированию «Пuls»!

С технической документацией можете ознакомиться в телеграмм-канале «РОБОПРО(ТЕХ)»



При возникновении вопросов обращайтесь к Вашему поставщику

Новостной телеграмм-канал «РОБОПРО»

