

负压吸附爬壁机器人底盘 操作手册

型号 SC-06



教学视频



更多产品动态



首次开箱联系工程



关注微信公众号

同机筑巡

目 录

1 产品介绍.....	1
1.1 产品概述.....	1
1.2 产品规格.....	1
1.3 部件说明.....	1
2 包装清单.....	3
3 使用前准备.....	4
3.1 检查爬壁机器人底盘及其配件的状态.....	4
3.2 注意事项.....	4
4 操作指南.....	5

1 产品介绍

1.1 产品概述

负压吸附爬壁机器人底盘专为二次开发设计，采用先进的负压吸附技术，可牢固附着于混凝土、粉刷墙、玻璃等表面，适应垂直或倾斜作业环境，独特的涡流斜向推进专利设计使得能够适应各种粗糙程度表面，并具有一定的曲面行进能力。

1.2 产品规格

尺寸：500mm×390mm×160mm

机身重量：2.2kg

供电方式：系留供电

爬升速度：5.4 米/分钟

负载能力：2kg

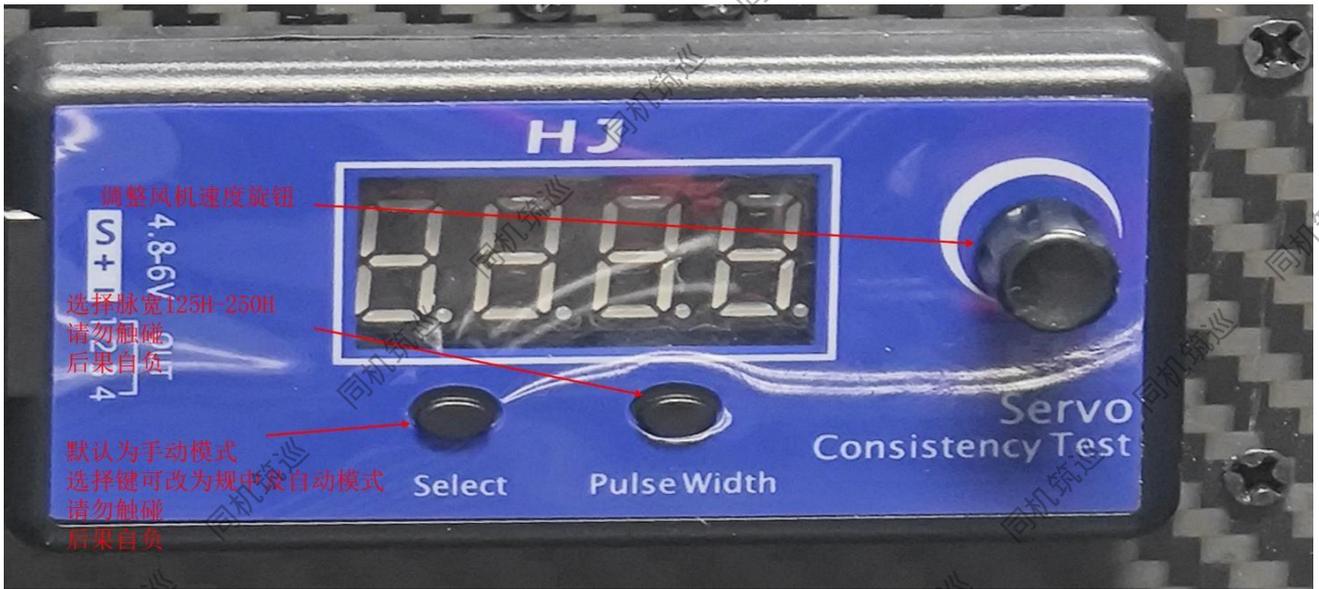
机身：碳纤维

控制方式：2.4GHz 数传远程控制

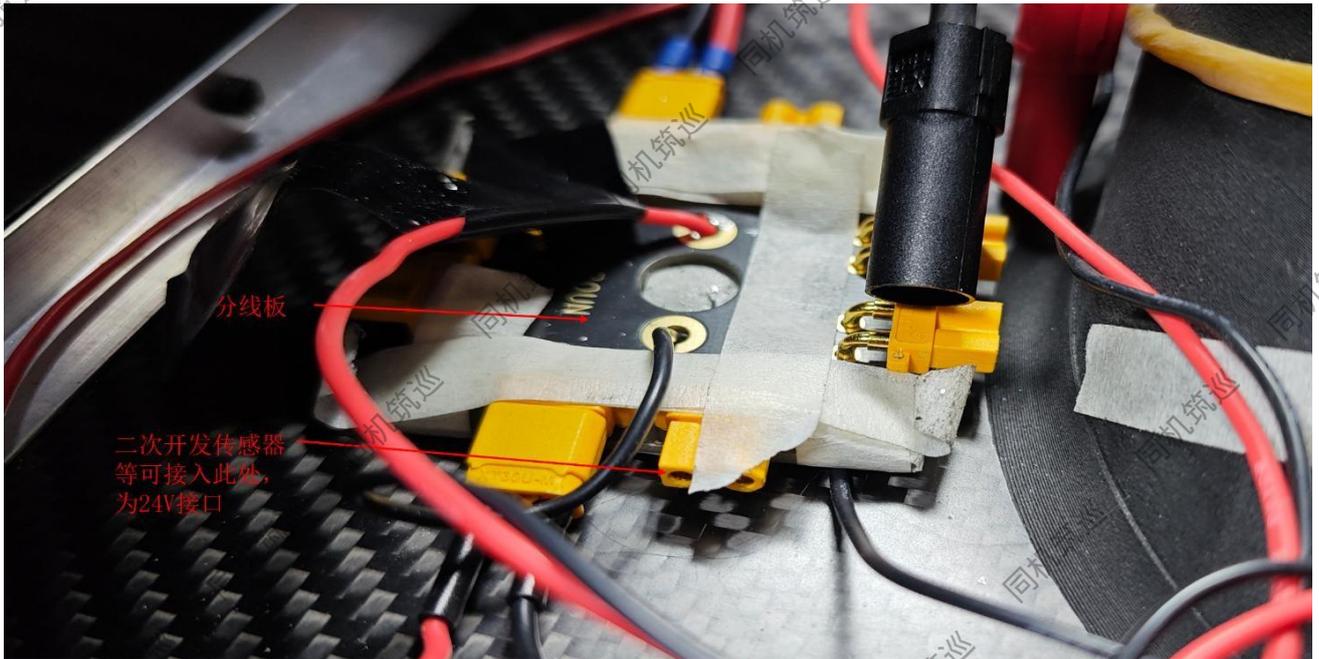
1.3 部件说明



负压吸附爬壁机器人底盘部件示意图



调速控制器示意图



机身内部分线板示意图



遥控器示意图



系留电源与供电线缆示意图

2 包装清单

- 1) 爬壁机器人底盘本体
- 2) 系留电源及 20 米供电线缆
- 3) 遥控器
- 4) 遥控器电池充电器
- 5) 20 米安全绳

6) 操作说明书

3 使用前准备

3.1 检查爬壁机器人底盘及其配件的状态

检查项	期望
检查必要的工具是否携带	绳索固定器(如果需要)、安全绳等
检查安全绳长度是否满足作业需求	一端置于环境最高点, 一端有人能拉着
检查遥控器各项控制是否正常	一切正常且电量充足
核对设备箱中的物件是否齐全	
操作人员是否佩戴耳塞	
室内作业附近是否有插座	
室外作业是否携带移动电源	

3.2 注意事项

- 1) 避免在极端条件下使用。
- 2) 机身采用碳纤维材料, 边缘较锋利, 手持机器人底盘时请小心。
- 3) 操作时与机器人保持安全距离, 避免意外碰撞。
- 4) 机身垂直于墙面时, 请勿倒置, 即风机口不可朝上。
- 5) 不可在底盘通电时关闭遥控器
- 6) 使用时必须悬挂安全绳。
- 7) 请保持遥控器顶部左右两侧拨杆的位置和标识箭头方向相同。

4 操作指南

1. 首先连接系留电源和插座（移动电源）；



2. 可以听到系留电源启动的声音；



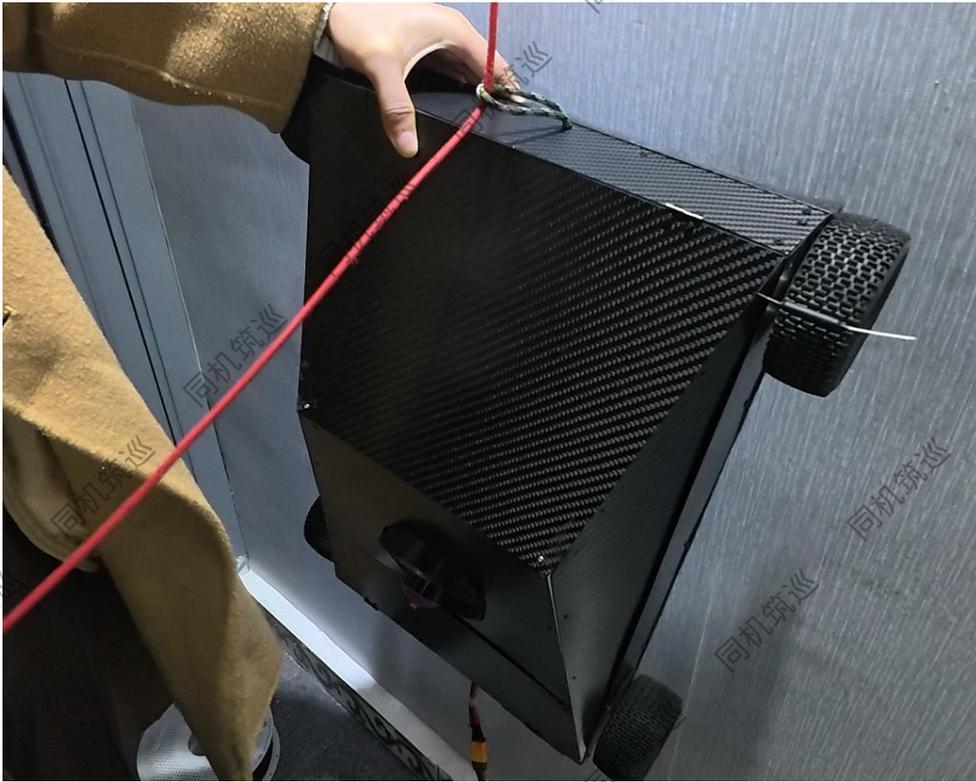
3. 把系留电源的黄色接口和底盘的黄色接口连接；



4. 连接完后调速控制器会显示读数；



5. 拿着机器人底盘来到墙边，安全绳从前方穿入；



6. 扭动调速控制器旋钮至最大，使机器人底盘贴于墙壁；



7. 长按遥控中间手指位置使其开机；



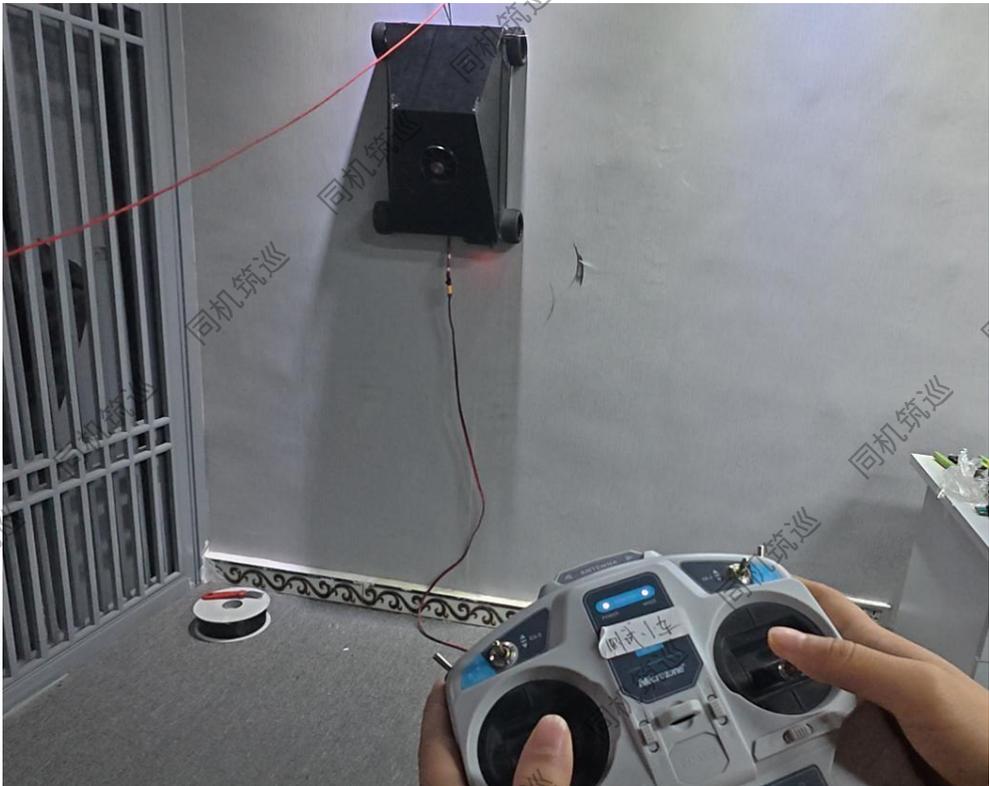
8. 两边同时往前拨动摇杆，机器人底盘向前方移动；



9. 安全绳的操作员根据机器人位置收放安全绳；



10. 两边同时往后拨动摇杆，机器人底盘向后方移动；



11. 左杆向下，右杆向上，机器人底盘向左旋转；



12. 左杆向上，右杆向下，机器人底盘向右旋转；



13. 作业完成后，向左扭动调速控制器使其关闭；



14. 机器人放回地面，把黄色接口断开；



15. 拔掉电源；



16. 拔掉电源后，长按遥控关机键，关闭遥控，使用结束。



17. 前盖/后盖为合页铰接，拧下前盖/后盖的上方两颗螺丝，可开启前盖/后盖。

