

负压吸附爬壁机器人底盘 操作手册 型号 SC-07



教学视频



更多产品动态



首次开箱联系工程师



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	4
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	5
4 操作指南	6

1 产品介绍

1.1 产品概述

SC-07 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；搭载角度可调节的图传，可在遥控上实时查看和录制图传画面。

1.2 产品规格

尺寸：530mm×400mm×166mm

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

控制方式：2.4GHz 数传远程控制

1.3 部件说明



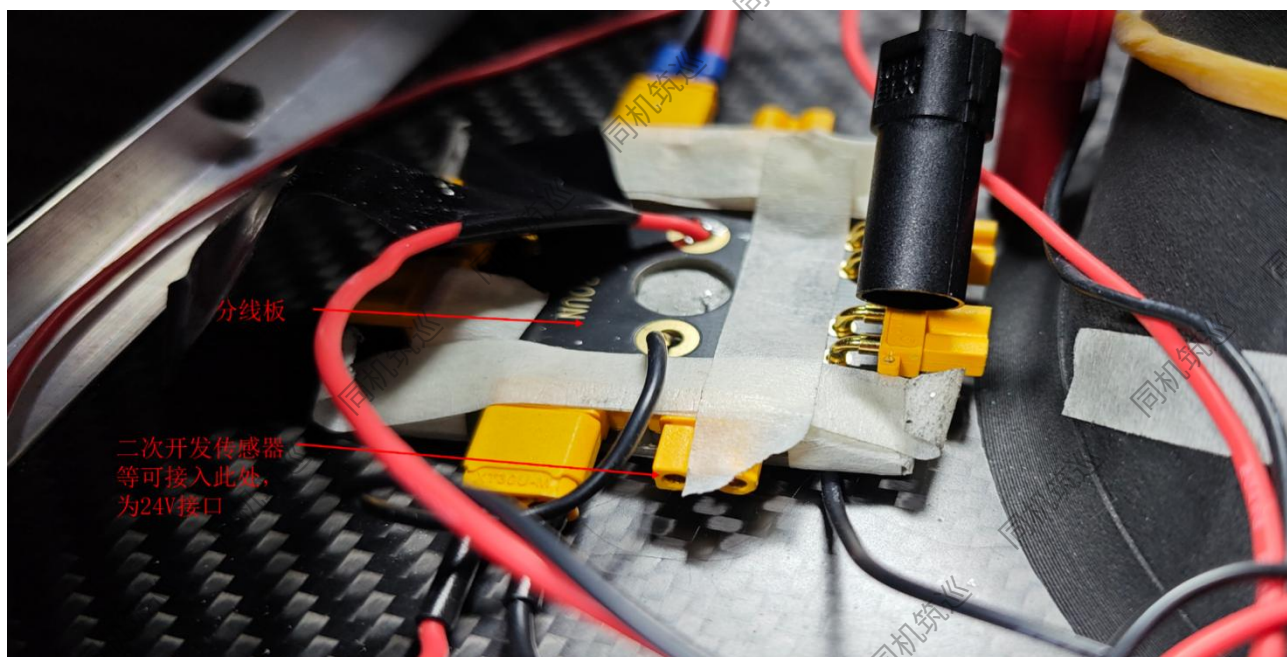
负压吸附爬壁机器人底盘部件示意图



图传杆示意图



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) 遥控器
- 3) 系留电源及 20 米供电线缆
- 4) 20 米安全绳
- 5) 海绵条
- 6) 螺丝刀（十字、2.0 六角、2.5 六角）
- 7) 十字套筒
- 8) 耳塞 × 5
- 9) 遥控充电器
- 10) 20 米安全绳
- 11) 操作说明书
- 12) 分线板插线 × 2

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。
- 8) 遥控仪可使用配套的电源适配器充电，且仅可在关机状态下正常充电。

4 操作指南

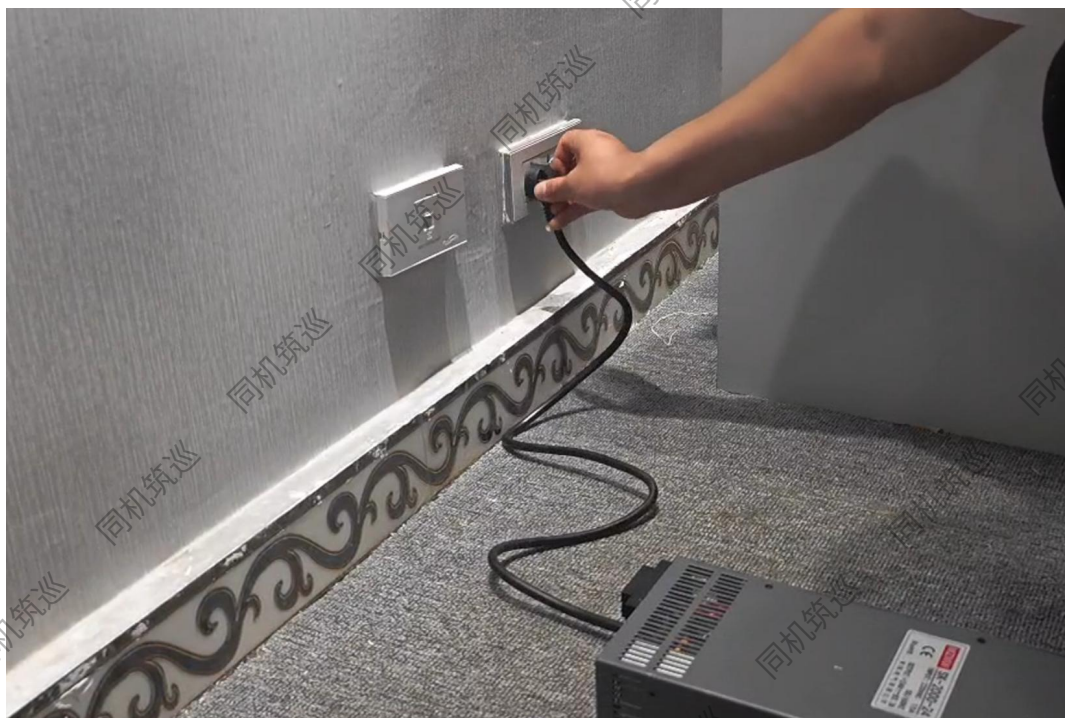
1. 调节图传杆角度；



2. 短按、长按遥控中间手指位置使其开机；



3. 首先连接系留电源和插座（移动电源），可以听到系留电源启动的声音；



4. 连接系留电源和底盘的黄色电源接口，底盘会发出间隔的“滴滴”声；



5. 当底盘发出连续的“滴滴滴”声，且遥控上方最左侧指示灯变为绿色表示连接成功；



6. 拿着机器人底盘来到墙边，安全绳从前方穿入；



7. 顺时针扭动调速控制器旋钮至最大(调速控制器读数范围为 800-2200)，使机器人底盘贴于墙壁；



8. 点击“FPV”打开图传软件；



9. 点击录制按钮以开始或结束录制图传画面；



10. 两边同时往前拨动摇杆，机器人底盘向前方移动；



11. 安全绳的操作员根据机器人位置收放安全绳；



12. 两边同时往后拨动摇杆，机器人底盘向后方移动；



13. 左杆向下，右杆向上，机器人底盘向左旋转；



14. 左杆向上，右杆向下，机器人底盘向右旋转；



15. 作业完成后，逆时针扭动调速控制器使其关闭；



16. 机器人放回地面，断开黄色电源接口；



17. 拔掉电源；



18. 拔掉电源后，长按遥控关机键，点击“关机”，关闭遥控。



19. 录制的图传视频存储在摄像头顶部的 SD 卡中，按压取出；可使用视频转码软件将 “.265” 格式的图传视频转换为常用 “.mp4” 或 “.wav” 格式。

SD 卡



20. 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。

