拆机作业指引

1、地面整平机器人、地面抹平机器人都需保留成套摩尔激光接收器/发射器物料，以上物料一般放在机器附件箱体里，如已装在机器人上，需将以上物料分别拆下后放回箱体统一保存。

2、所有拆机机型涉及到激光雷达及其附件的，拆下过程不得破坏划伤雷达本身，并连同其附带的电缆需一同拆下完整保留。

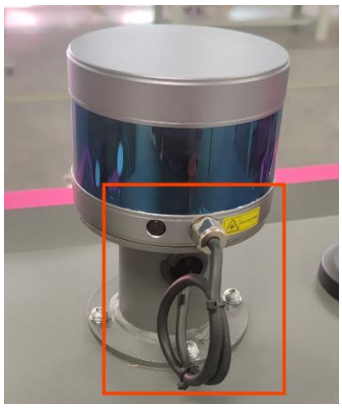
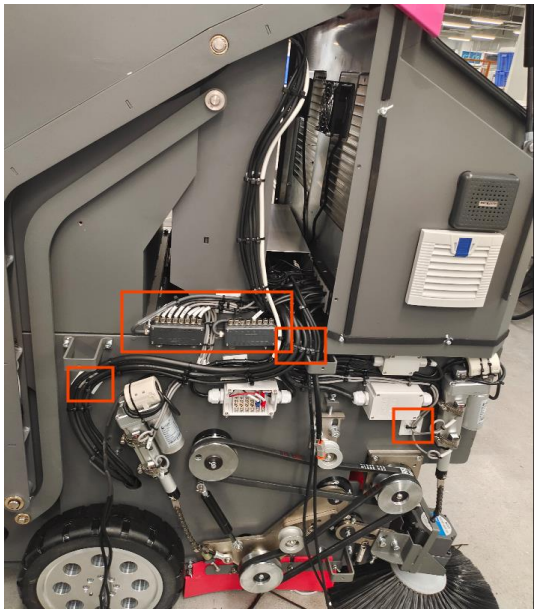
3、所有拆机机型涉及到电柜内工控机、控制器、各种模块等以上物料需断电后用工具拆除外部电线，完整的保留控制器及其本身的对接头。工控机或控制器与激光雷达连接的通讯电缆不得剪断式拆除。

4、所有拆机机型上需拆除的视觉传感器和激光测距传感器和其他传感器的拆除不得破坏感器本身，并连同其附带的电缆需一同拆下完整保留。

5、所有拆机机型需保留伺服电机、伺服电缆的，拆除时注意其完整性，不可直接切除其电缆，可将电缆连接接头解开、电缆捆扎处解开，完整保存伺服电缆及伺服电机的完整性。

以上请拆机时注意，未注明处或详情细则请查看各型机器人的拆机指引，保留项等内容，切莫暴力拆机。

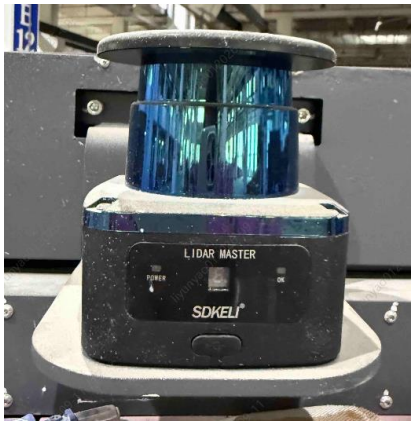
建筑清扫机器人：

物料位置说明	拆解要求
  	1、使用工具拧下固定激光雷达的螺丝 2 将周围钣金拆开，切勿划伤雷达本身， 3、保留雷达和原插头及连接电缆保留
激光雷达	放入指定收纳箱

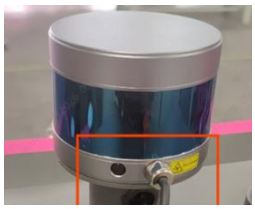
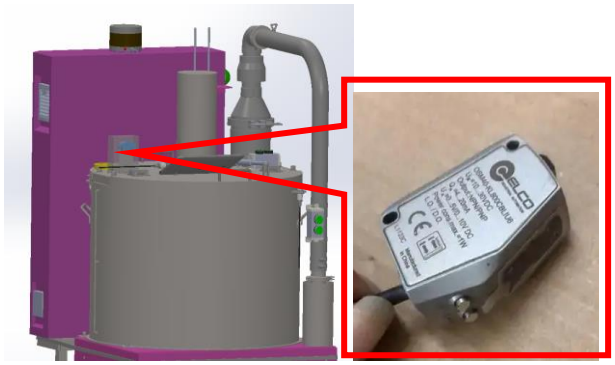
通用物流机器人：

物料位置说明	拆解要求
 	1、使用工具拧下固定激光雷达的螺丝 2 将周围钣金拆开，切勿划伤雷达本身 3、保留雷达和原插头及连接电缆
激光雷达	放入指定收纳箱

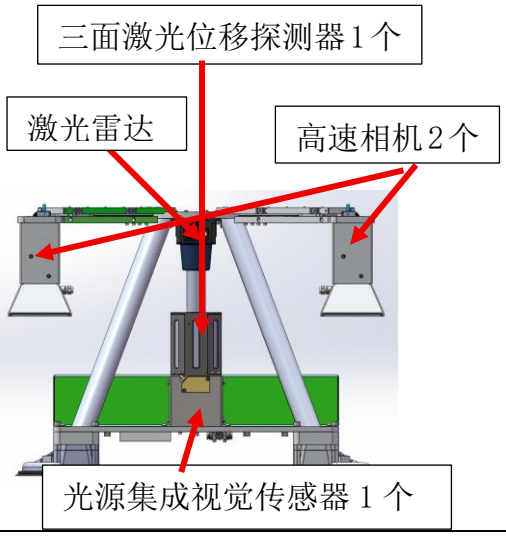
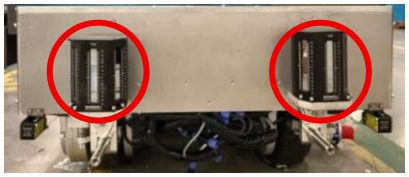
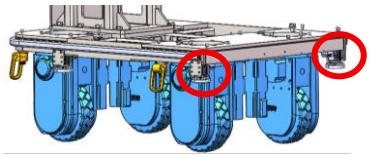
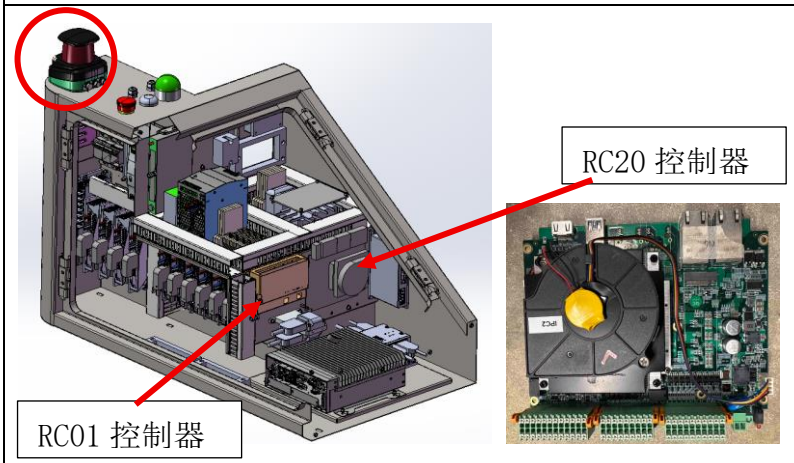
室内辊涂机器人：

物料位置说明	拆解要求
 	1、使用工具拧下固定激光雷达的螺丝 2 将周围钣金拆开，切勿划伤雷达本身 3、保留雷达和原插头及连接电缆保留 注意：雷达版本可能有科力、西克倍加福等多个型号，根据实际情况分辨，雷达均需保留
激光雷达	放入指定收纳箱

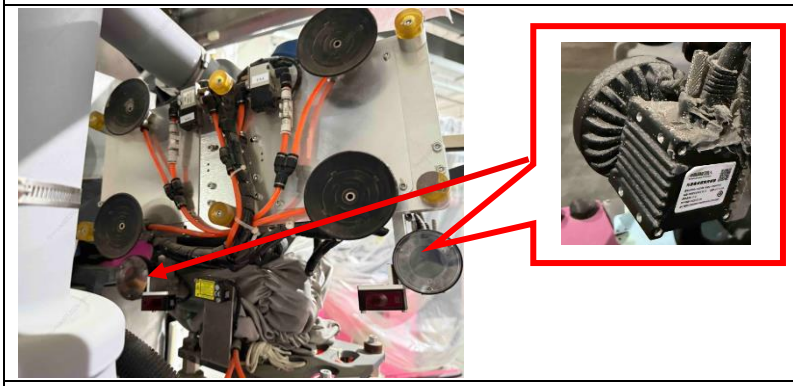
腻子运料机器人

 	1、使用工具拧下固定激光雷达的螺丝 2 将周围钣金拆开，切勿划伤雷达本身 3、保留雷达和原插头及连接电缆保留
激光雷达	放入指定收纳箱
	1、将周围钣金拆开 2、拧下螺丝，卸下激光位移传感器
激光位移传感器	

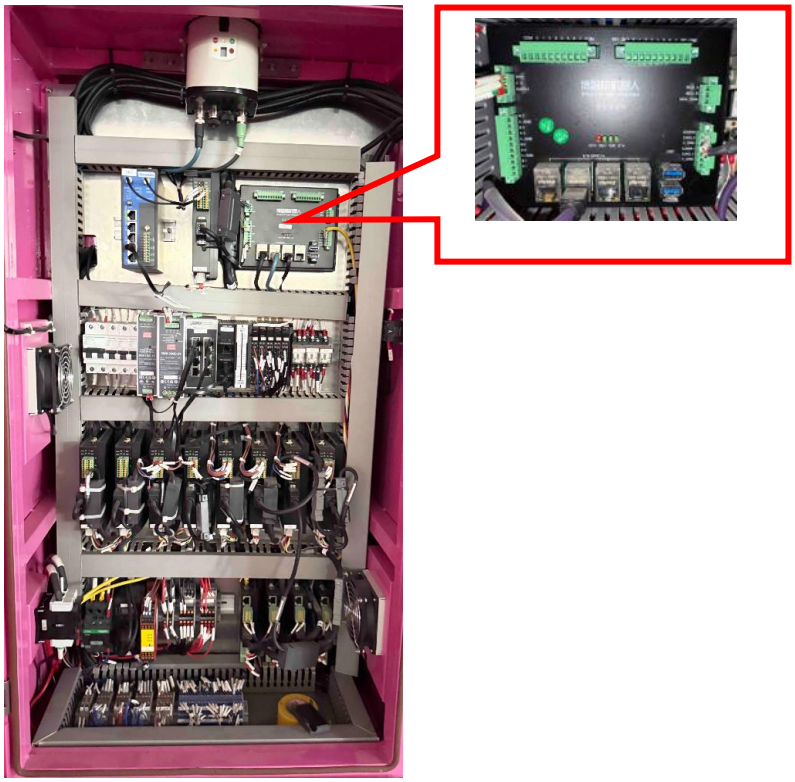
地砖铺贴机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、拆除机械臂底座到机器人电柜的连接电缆 2、再用 2 吨吊力的吊葫芦吊住机械臂，再将机械臂底座螺栓拆开 3、将机械臂吊装到机械臂支架上固定 4、不要破坏连接线缆。有对插头从对插头处拧开
35KG 六轴机械臂、高速相机光源集成组件、光源集成视觉传感器、激光雷达	放入指定地点
	不要破坏连接线缆。有对插头从对插头处拧开，或者在接线处拆除，使用工具拧下螺丝
三面激光位移探测器 2 个	放入指定地点
	将底盘 4 个相机的连接线缆留下 20 厘米以上，剪断线缆，将 QV205 相机拆下
QV205 光源集成视觉传感器	放入指定地点
	1、将RC20 模块的电线拆除 2、拧下螺丝，取出模块 3、使用工具拧下固定激光雷达的螺丝 4、将周围钣金拆开，切勿划伤雷达本身 5、保留雷达和原插头及连接电缆
激光雷达、控制器	放入指定地点

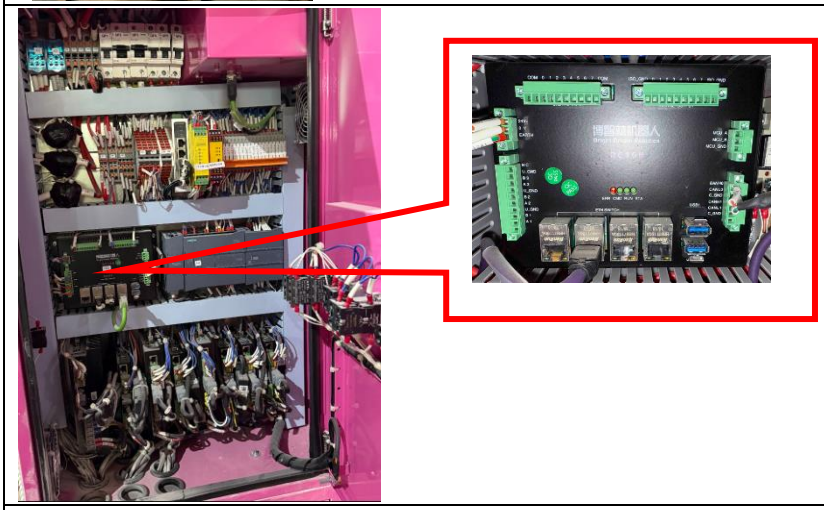
墙砖铺贴机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、将 RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱
	将 QV2064 光源集成视觉传感器连同线缆一同拆除，留下原装插头，拧松螺丝取下工控机
光源集成视觉传感器（2 个）	放入指定收纳箱

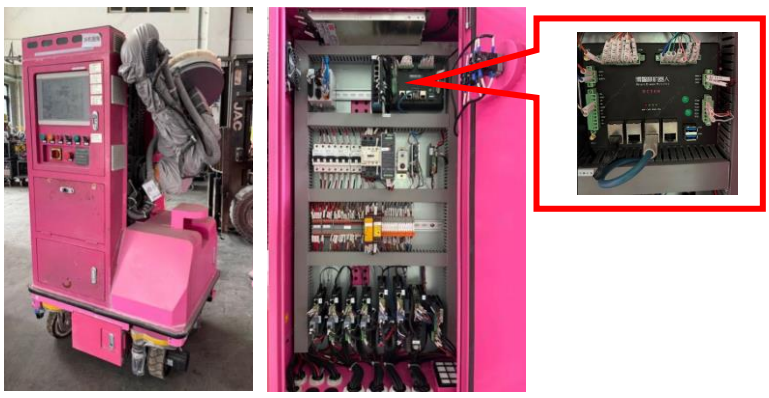
墙纸铺贴机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、将雷达周围钣金拆开 2、使用工具拧开螺丝，保留雷达和原插头及连接线缆 3、线缆不得直接剪断
激光雷达、激光雷达附件	放入指定收纳箱
	1、将 RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱

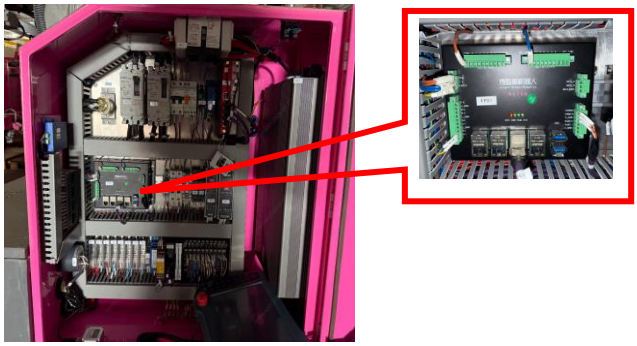
腻子涂敷机器人：

物料位置说明	拆解要求
	
	1、将 RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱

腻子打磨机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、将 1RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱

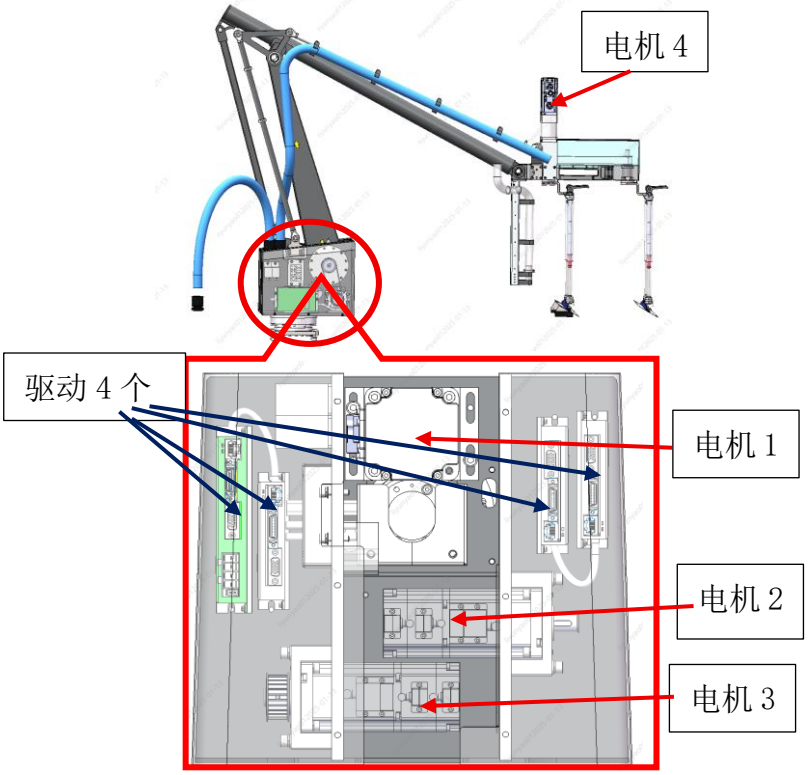
4.5M 地下车库喷涂机器人

物料位置说明	拆解要求
 	1、将RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱

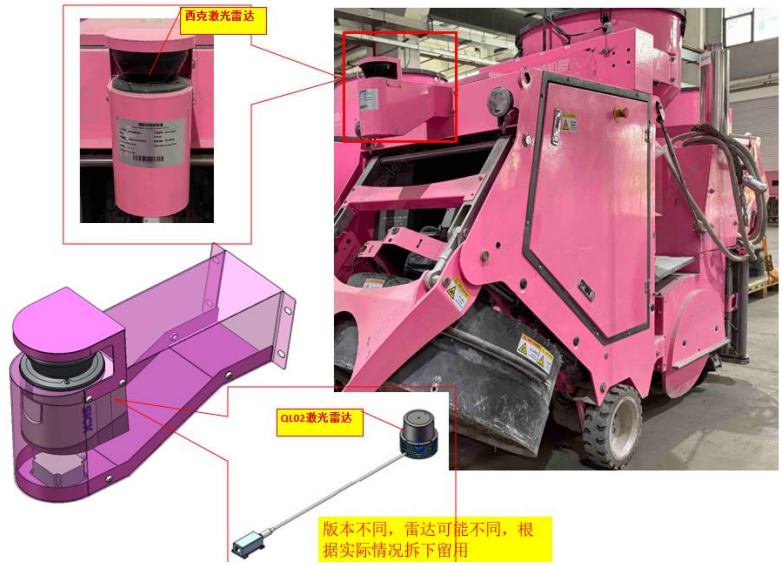
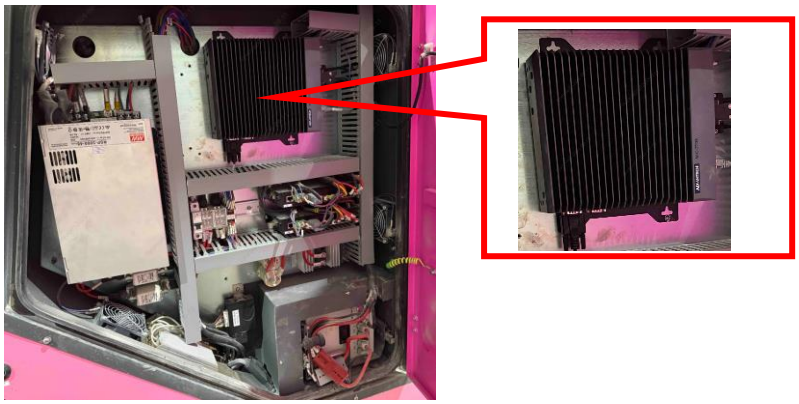
2.4M 地下车库喷涂机器人

物料位置说明	拆解要求
	1、将RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱

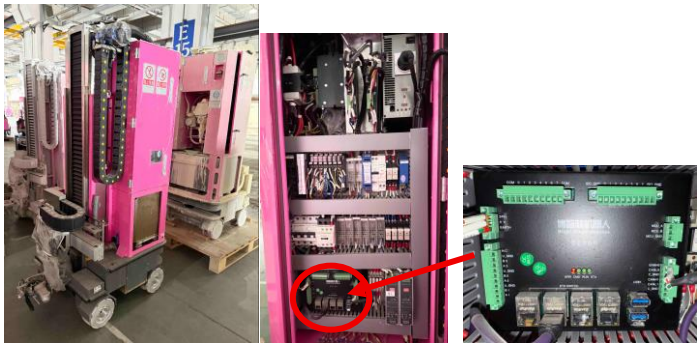
地坪漆涂敷机器人

物料位置说明	拆解要求
	1、将RC20 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC20 控制器	放入指定收纳箱
	使用工具取下螺丝，保留线缆
驱动器 4 个、伺服电机 4 个、刹车线 1、动力线 1、编码器线 1	放入指定收纳箱

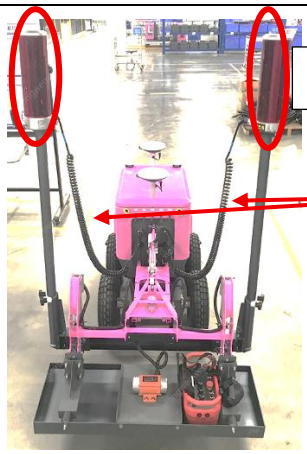
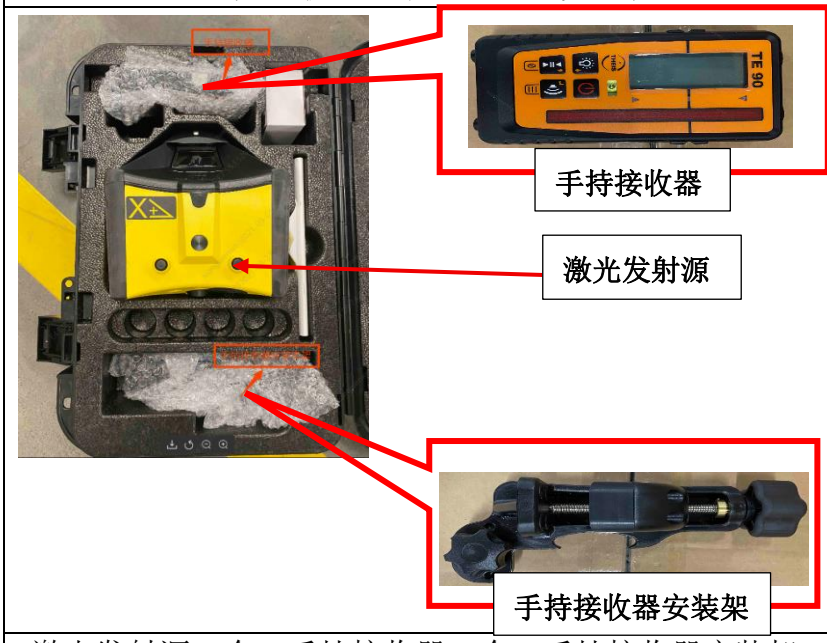
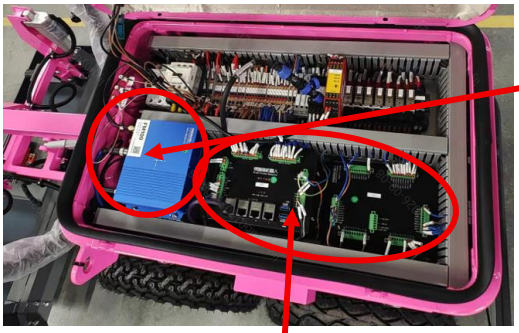
地坪研磨机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、使用工具将雷达周围钣金螺丝拧开，取出雷达 2、保留雷达原插头及连接线缆
雷达	放入指定收纳箱
	1、将工控机连接线缆拆除 2、使用工具拧开固定的螺丝，取出模块
工控机及 RC10B 控制器	放入指定收纳箱

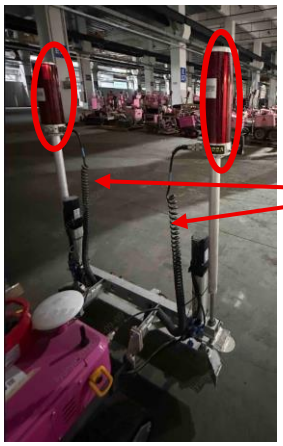
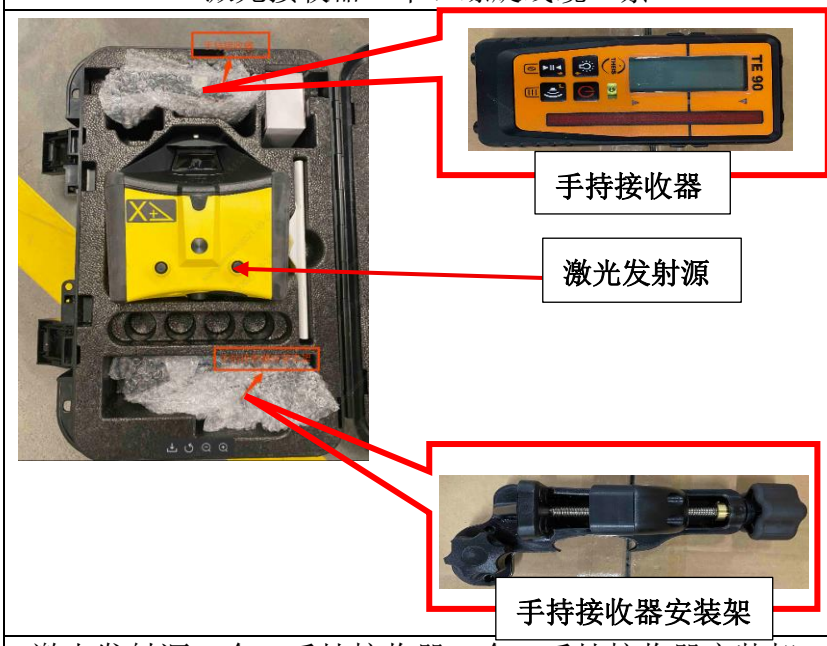
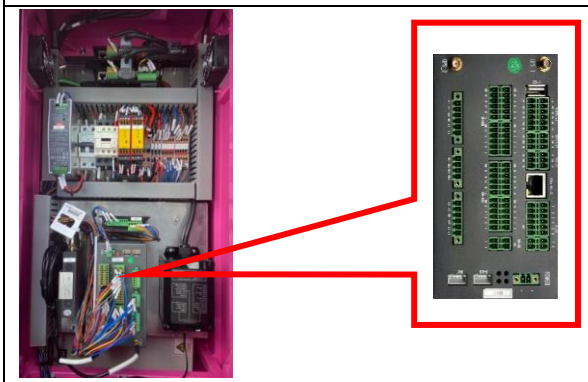
室内喷涂机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、将RC10B 模块的电线剪除 2、使用工具拧开固定模块的螺丝，取出模块，注意保证绿色连接头完整
RC10B 控制器	放入指定收纳箱

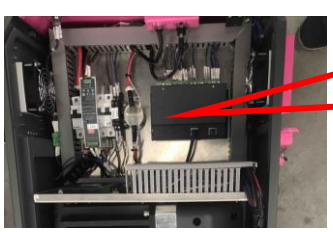
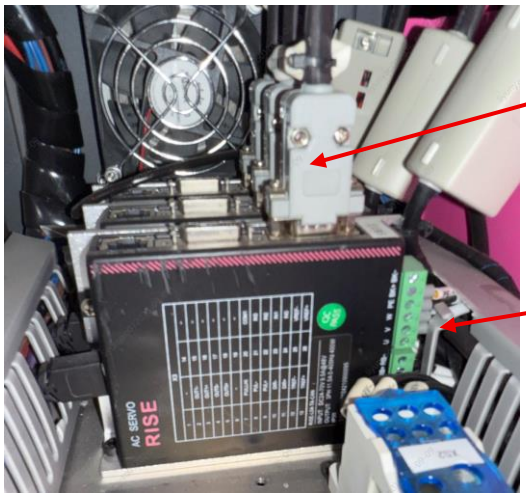
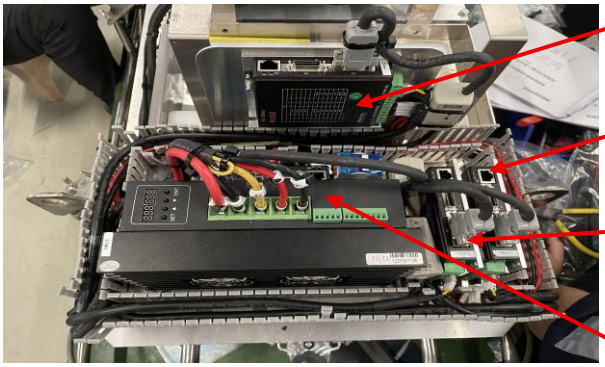
地面整平机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、使用工具拧下固定激光接收器的螺丝 2、保留螺旋线缆及其接头
激光接收器 2 个、螺旋线缆 2 条	放入指定收纳箱
	在单独的产品包内保存，检查箱内部件数量，统一留存
激光发射源 1 个、手持接收器 1 个、手持接收器安装架 1 个	放入指定收纳箱
	1、将各模块连接线缆拆除 2、使用工具拧开固定的螺丝，取出模块
导航融合模块、RC10B 控制器、分布式 IO 模块	放入指定收纳箱

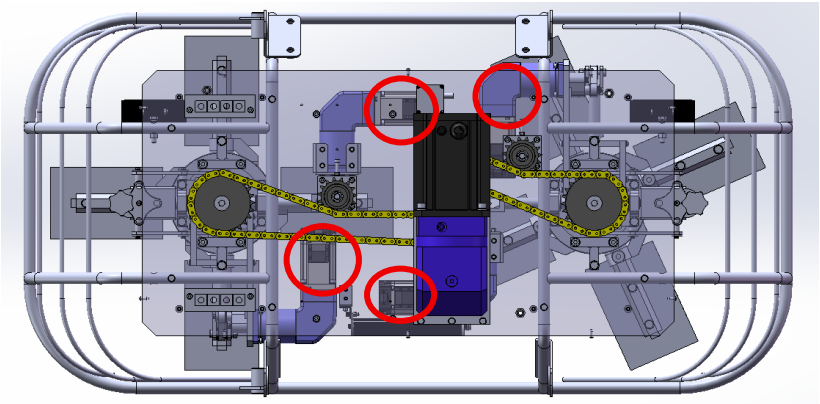
地面抹平机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、使用工具拧下固定激光接收器的螺丝 2、保留螺旋线缆及其接头
激光接收器 2 个、螺旋线缆 2 条	放入指定收纳箱
	在单独的产品包内保存，检查箱内部件数量，统一留存
激光发射源 1 个、手持接收器 1 个、手持接收器安装架 1 个	放入指定收纳箱
	1、将各模块连接线缆拆除 2、使用工具拧开固定的螺丝，取出模块
EDP 低成本方案控制器	放入指定收纳箱

地面抹光机器人：

物料位置说明	拆解要求
  	1、将模块连接线缆拆除 2、使用工具拧开固定的螺丝，取出模块
RC01 控制器	放入指定收纳箱
  	1、取下驱动器上的连接线 2、拧下固定螺丝，取出驱动器
驱动器 4 个、伺服编码器线 4 条、伺服动力线 4 条	放入指定收纳箱

地面抹光机器人：

物料位置说明	拆解要求
	1、将伺服电机的连接线缆接头旋开，用内六角将伺服电机上的紧固螺栓拆下，卸下伺服电机 2、伺服电机连接的伺服动力线和伺服编码器线机架上拆下
伺服电机 4 个	放入指定收纳箱