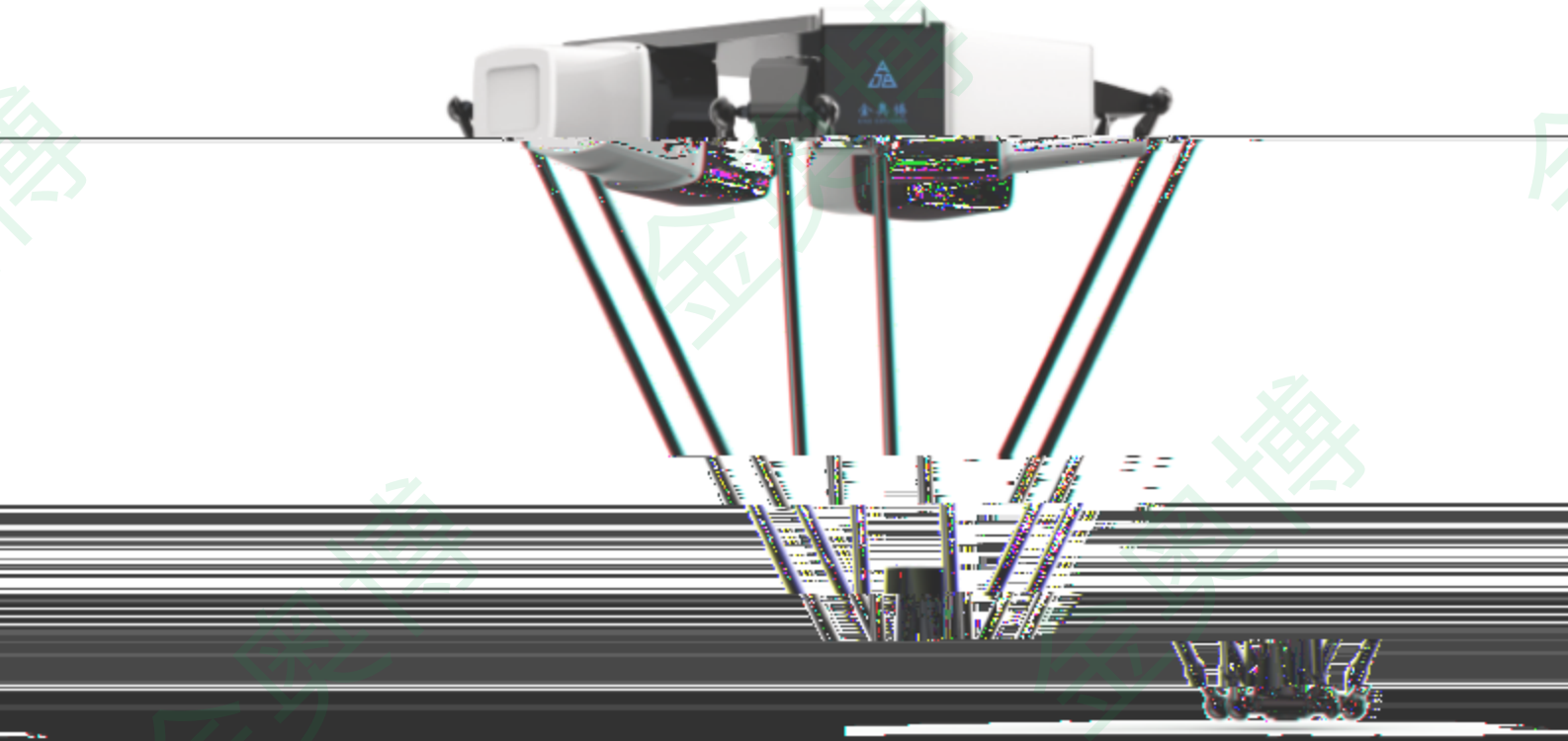
金奥博
KING EXPLORER

型号：R-D4-800A

机器人快速安装手册



金奥博

深圳市金奥博科技股份有限公司

目 录

1. 总则 2

2. 产品介绍 2

2.1. 产品范围 2

2.2. 产品外形尺寸说明 3

2.3. 产品功能性说明 3

2.4. 产品安装说明 4

2.5. 安装注意事项 5

2.6. 机器人配套电柜面板说明 5

3. 产品使用与安全说明 6

3.1. 产品的使用说明 6

3.2. 产品的安全说明 6

4. 附件 7

4.1 附件一 7

4.2 附件二 8

1. 总则

本说明书为金奥博 R-D4-800A 型号机器人的快速安装，基础使用说明，是针对客户的安装与使用的一般说明文件。该文件仅适用于金奥博 R-D4-800A 型号的机器人。在安装、使用机器人之前，请务必熟悉手册的各项内容，了解机器人的基本特性，它将帮您正确设计机器人的安装与工作环境。

2. 产品介绍

该 R-D4-800A 为 VelociRaptor(迅猛龙)系列并联机器人，为经过强化设计的经典并联机构型机器人。产品迅速、稳定、精准、灵活。搭配高性能运动控制系统与视觉定位系统、实现先进的动力学前馈控制、轨迹前瞻预处理、高精度动态跟踪取放。工作空间为 800mm。

2.1. 产品范围

该 R-D4-800A 型号机器人能快速部署到医疗制药、食品、日化、五金电子、礼品、民爆等行业。本型号机器人不适用于危险、污染、强腐蚀、高温等环境。

购买本商品包含的内容：

1）机器人本体（主动臂、从动臂、静平台、动平台、电机和减速机等）；

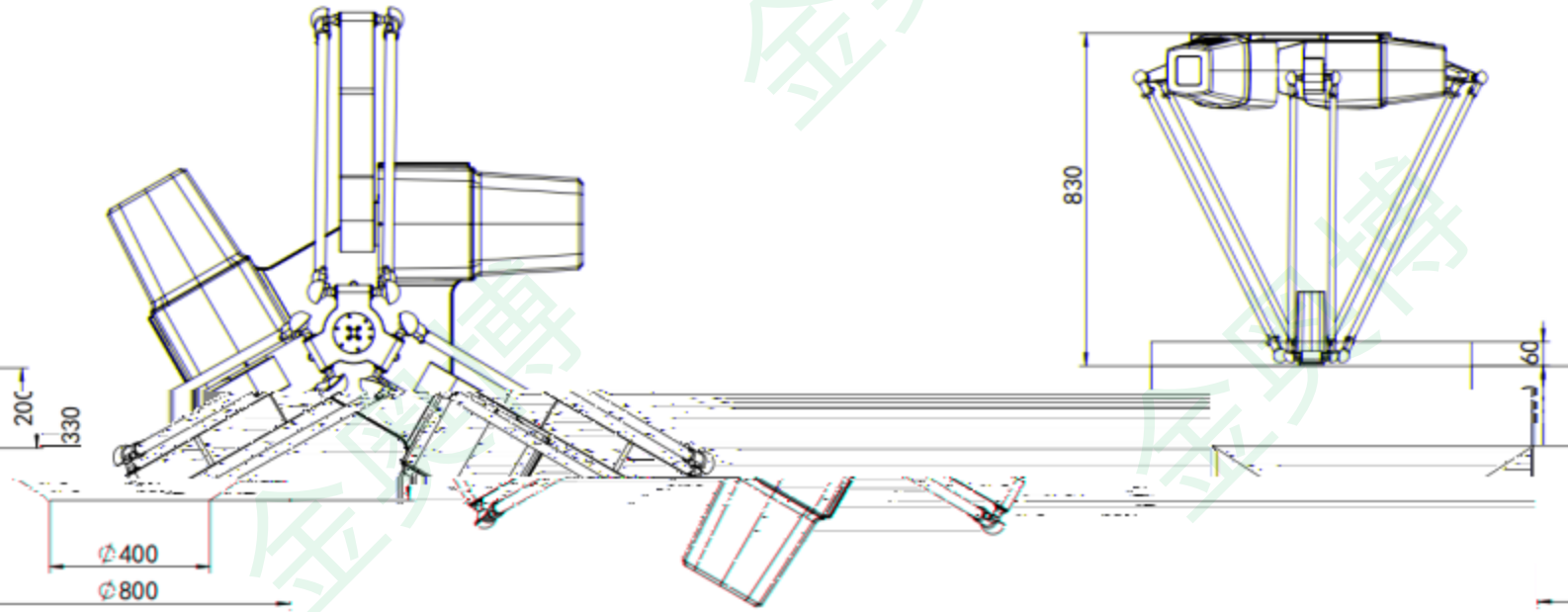
2）机器人电控柜（控制器、驱动器、IO 模块、电源等）；

3）机器人机架（可选购）。

2	机器人电控柜
3	机器人机架（可选购）

手册	
证书	
单	
5	系统操作编程
6	产品出厂合格
7	发货装箱清

2.2. 产品外形尺寸说明



表：　　重要参数

型号		R-D4-800A
轴数		3+1
空间直径（mm）		800
精度	XYZ（mm）	±0.05
	C（°）	±0.05
大负载（kg）		3
转角度（°）		±180
源电压（V）		AC220
定功率（kw）		2.6
I/O 接口		16*DI/16*DO、1*Encoder、2*AI/2*AO
通讯方式		TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP
安装方式		吊装
境温度（℃）		-20~45
对湿度（%rh）		15~85

工作	
重复定位精	
最	
旋	
电	
额	
环	
相对	

品功能性说明　　2.3. 产品

R-D4-800A 机器人完全采用高精度进口伺服电机，为保证机器人的迅速特性　　迅速

中，能够保证机器人平稳运行。

灵活：R-D4-800A 机器人完全采用下置式电机，从而避免了中间轴连杆对于机器人

式电机的 R-D4-800A 机器人 Z 轴工作空间高达 390mm。

0.05mm。同时机器人采用电机下置，从而避免了中间轴

影响，采用下置式电机的 R-D4-800A 机器人旋转精度可

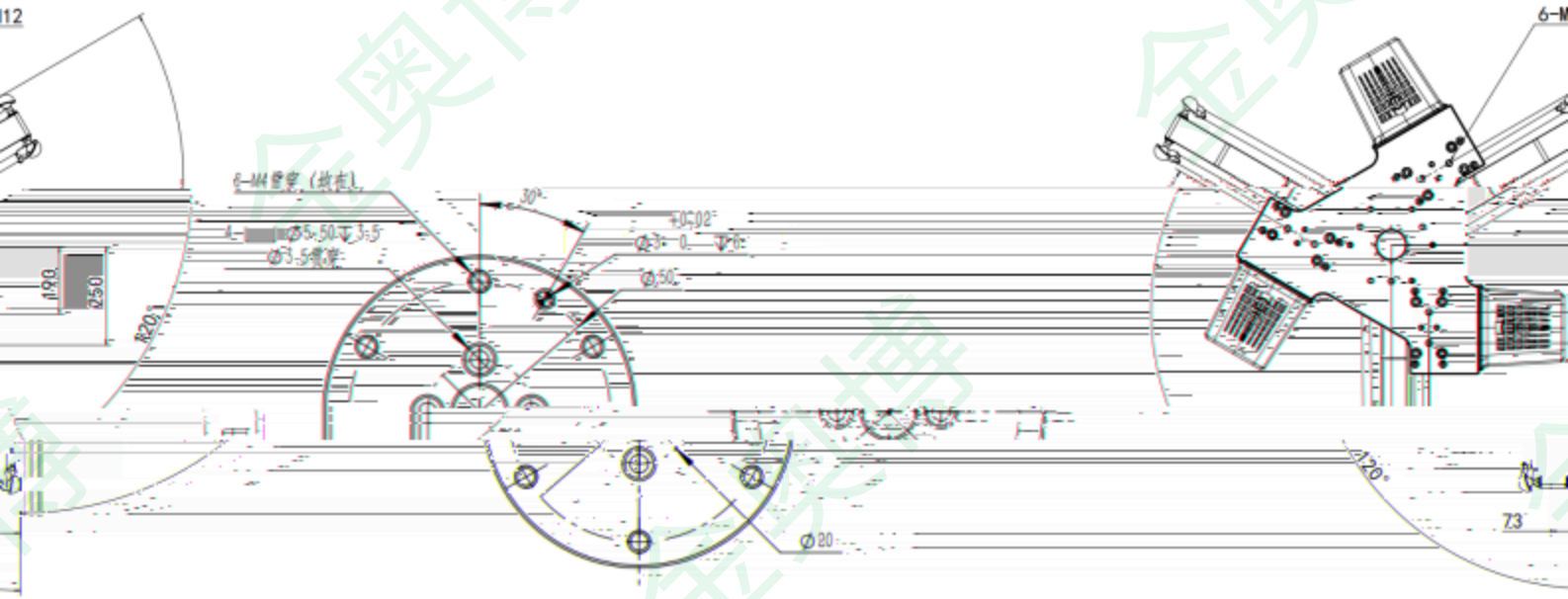
Z 轴工作空间的束缚，采用下置

精准：重复定位精度可达±

连杆形变对于机器人旋转精度的

达±0.05°。

2.4. 产品安装说明



孔位图　　法兰输出孔位图　　安装

装、三角孔位连接。

器人原点位置下，工具末端与工作面保留 30~100mm 距离最佳。

兰输出（连接孔 6×M4 深 7）。

根据实际需要定做连接组件。

供参考的连接形式：三角连接。为了适应客户不同的需求，金奥博可

方案参考或定做整体机架。

地自行设计机器人外框架，请与金奥博联系，我们将为您提供详细的

、机器人线缆走向，电控柜最佳摆放位置等）。

提供机器视觉、末端工具等必要配件的选型服务，在购买商品时提供

境说明，我们将为您选择最佳的配置方案。

安装方式：吊装

安装高度：机器

输出方式：法兰

输出连接：可根

我们提供了可供

为您提供其它连接方

若客户根据场地

外部安装尺寸（如：

另外，金奥博提

尽量详细的使用环境

环境合理设计机器人的安装位置及安装

人在高速运动的情况下没有明显晃动；

请确保场地环境许可。

2.5. 安装注意事项

在您选购金奥博本款机器人时，请结合工作

框架。需要注意的事项：

1）安装框架要保证一定的强度来满足机器人

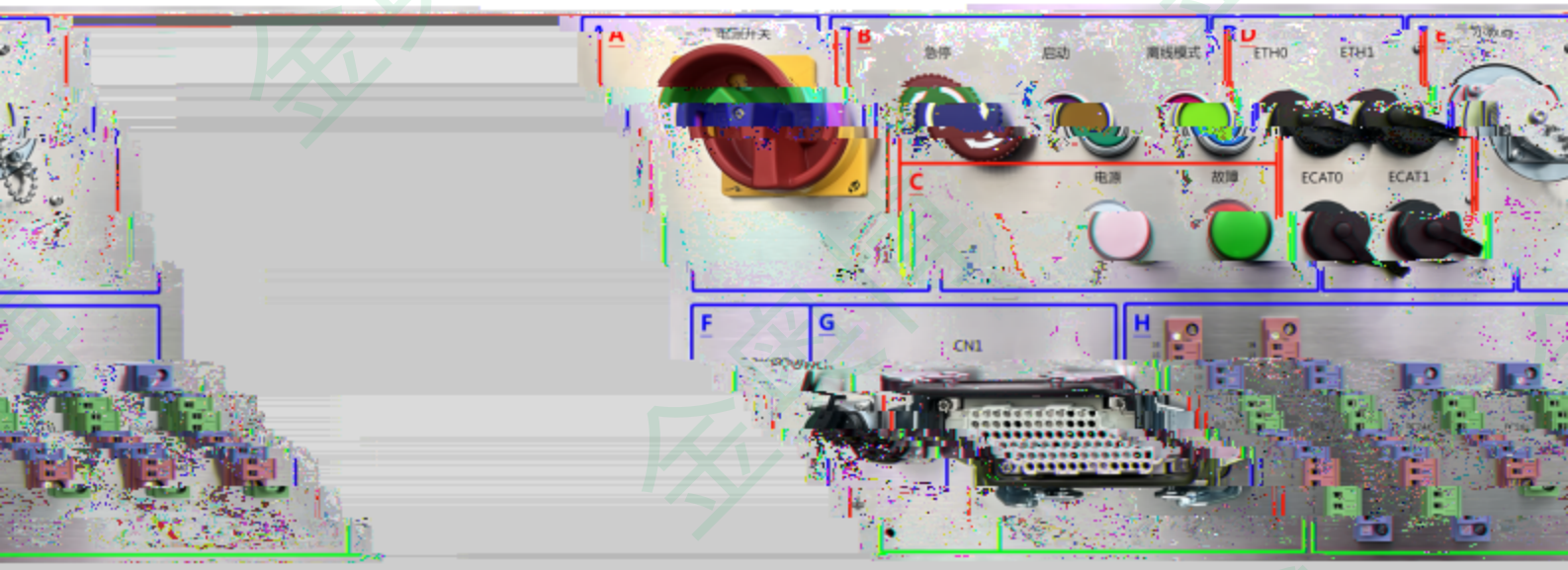
2）工作位置需满足机器人的最佳活动范围；

3）安装环境应避免与机器人活动空间干涉；

4）安装机架需要在固定地点打地脚螺栓，请

2.6. 机器人配套电柜面板说明

配套电柜（一）：



配套电柜（二）：



位置	R-D4-800A配套电柜
A	电柜电源旋钮开关
B	电柜按钮部分（急停、启动、离线模式）
C	
D	
E	
F	
G	
H	

3.1. 产品的使用说明

在使用R-D4-800A型号机器人时，请配套使用相匹配的电

阅读《系统操作编程手册》的说明部分，严格按照说明进行操作。

机器人质量大、速度快，在运行过程中可能会出现一些意外的运行轨迹，冲撞或损坏机器人工作范围内的其它设备。

机器人在运行过程中不能随意触碰或人为设置障碍物，如若出现故障或需要维修请与金奥博联系。

3.2. 产品的安全说明

购买金奥博机器人后，请严格按照《系统操作手册》进行操作，其中说明了操作人员应遵守的安全原则与规程。在使用机器人和外围配套系统时，请充分考虑并设置安全应当结合现场情况制定相应的安全守则。

1）操作人员必须经过相关技术培训，金奥博提供相应的技术培训与指导，非专业人士不得触碰操作；

2）电源需采用单相两线制，必须接地；

3）机器人外围必须安装安全栏杆，如若需要对机器人进行触碰等近距离接触，必

活动范围，禁止错误操作；

4）操作者启动和停止机器人时应远离机器人

需要维修拆卸请联系金奥博技术人员，

5）机器人出厂销售后由专业人员进行组装，

金奥博联系方式：

业务联系电话：4009-699-698 0755-26970931

网站：http://www.kingexplorer.com

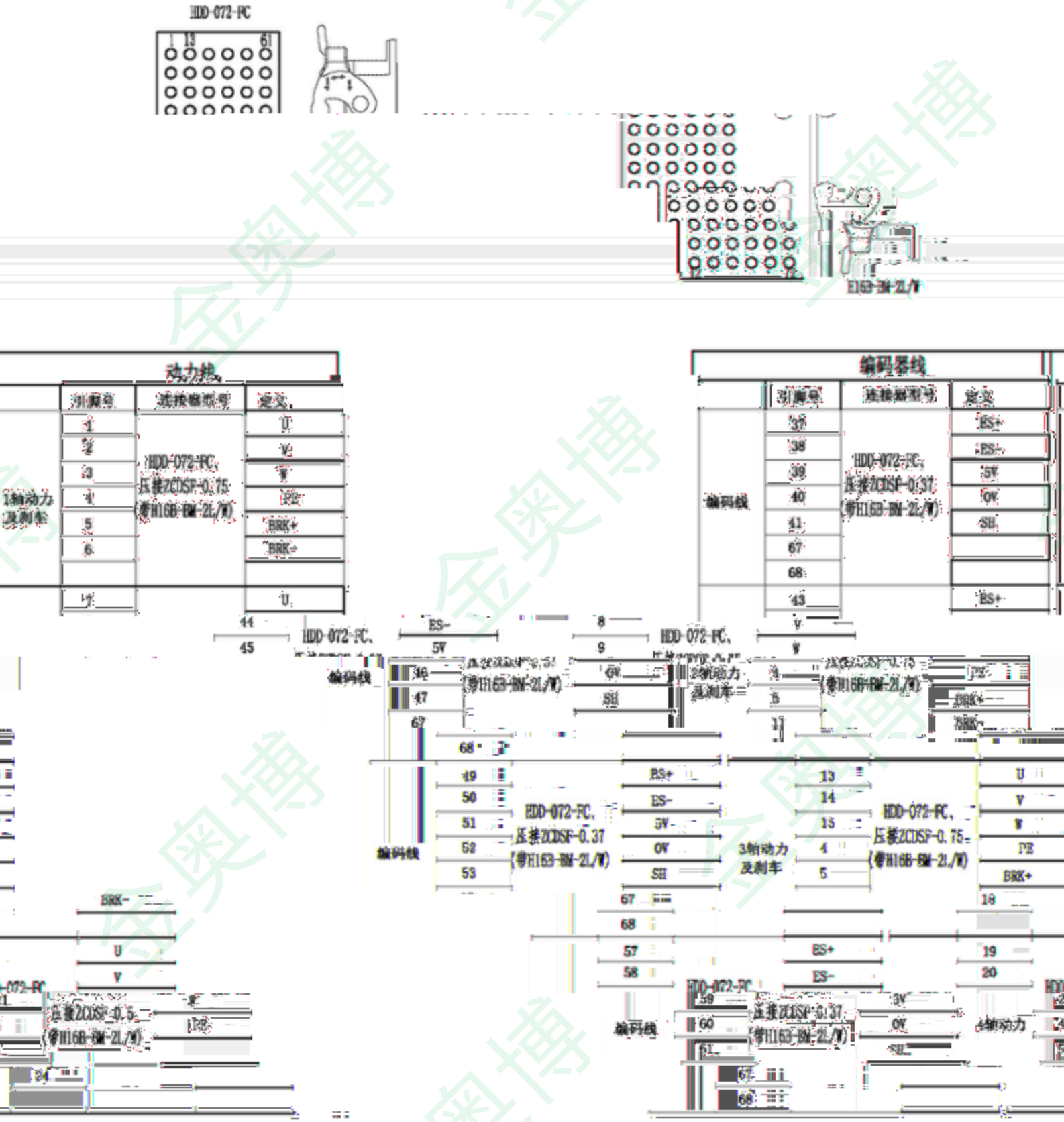
邮箱：king@kingexplorer.com

份

金奥博科技股份

4. 附件

4.1 附件一


HDD-072-FC
动力线
编码器线
HDD-072-FC、压接ZCDSF-0.75（带H16B-BM-2L/W）
HDD-072-FC、压接ZCDSF-0.37（带H16B-BM-2L/W）
编码线
3轴动力及刹车
4轴动力

4.2 附件二

