型号：R-D4-1200B

金奥博
KING EXPLORER

机器人快速安装手册



深圳市金奥博科技股份有限公司

金奥博

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-D4-1200B 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款说明文件，该文件仅适用于金奥博 R-D4-1200B 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-D4-1200B 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 1200mm。

2.1. 产品范围

该 R-D4-1200B 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：

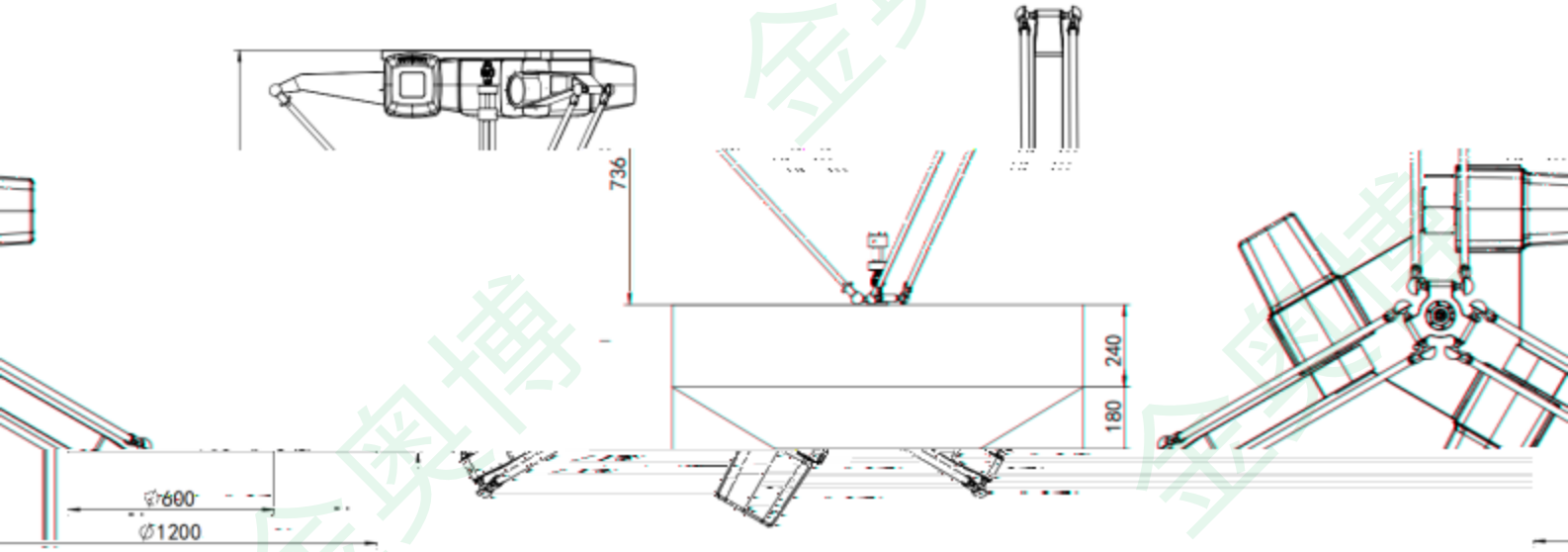
1）机器人本体（主动臂、从动臂、静平台、动平台、电机和减速机等）；

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）。

1	
2	机器人电控柜
3	
4	
5	系统操作编程手册
6	产品出厂合格证书
7	发货装箱清单

2.2. 产品外形尺寸说明



数表：　　重要参数

型号		R-D4-1200B
轴数		3+1
作空间直径（mm）		1200
精度	XYZ（mm）	±0.05
	C（°）	±0.1
最大负载（kg）		5

通讯方式	TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP
安装方式	吊装
环境温度（℃）	0~45
相对湿度（%rh）	15~85

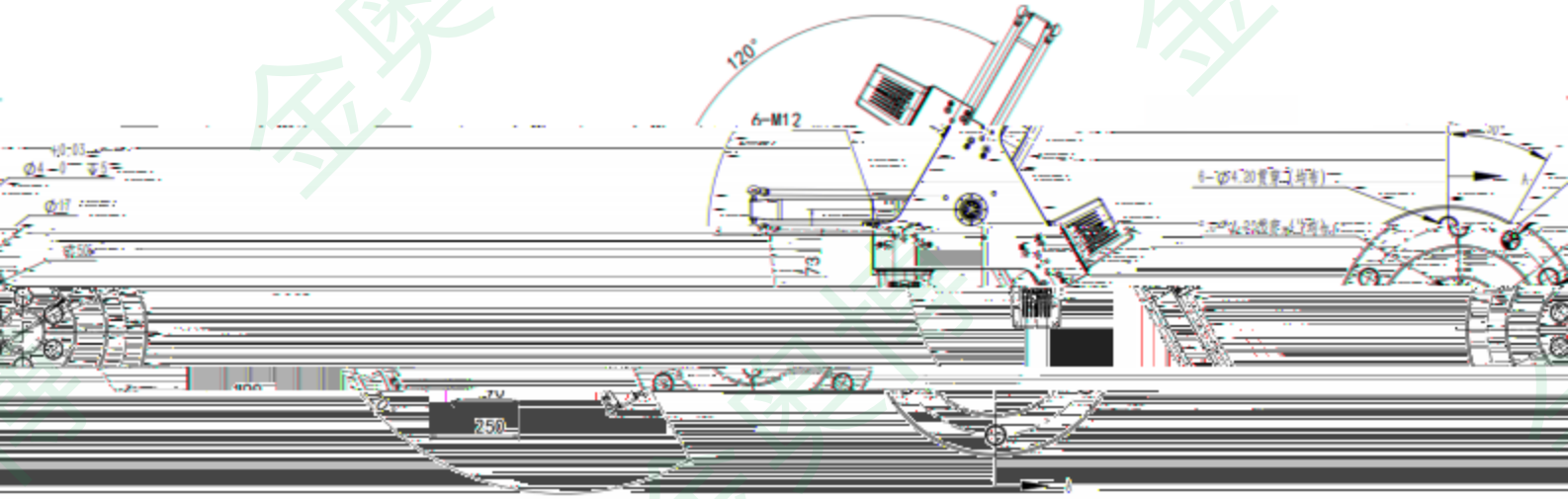
2.3. 产品功能性说明

迅速：R-D4-1200B 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提供强大依托保证。标准节拍完成时间最快可达 0.3 秒。

稳定：R-D4-1200B 机器人完全采用高强度铝合金材料，在高频率高强度的工作环境中，能够保证机器人平稳运行。

轻巧：R-D4-1200B 机器人完全采用上置式电机，从而避免了电机和减速机的重量完全作用在动平台上，以能达到更重的负载能力。

精准：重复定位精度可达±0.05mm。同时机器人采用电机上置，并配合使用高强度铝合金材质中间轴连接杆，以保证采用上置式电机的 R-D4-1200A 机器人旋转精度可达±0.1°。



安装孔位图　　法兰输出孔位图

保留 30~100mm 距离最佳。

应客户不同的需求，金奥博可

博联系，我们将为您提供详细的
位置等）。
的选型服务，在购买商品时提供
方案。

安装高度：机器人原点位置下，工具末端与工作面

输出方式：法兰输出（连接孔 6×M4 深 8）。

输出连接：可根据实际需要定做连接组件。

我们提供了可供参考的连接形式：三角连接。为了

为您提供其它连接方案参考或定做整体机架。

若客户根据场地自行设计机器人外框架，请与金奥博

外部安装尺寸（如：机器人线缆走向，电控柜最佳摆放

另外，金奥博提供机器视觉、末端工具等必要配件的

尽量详细的使用环境说明，我们将为您选择最佳的配置

的安装位置及安装

没有明显晃动；

2.5. 安装注意事项

在您选购金奥博本款机器人时，请结合工作环境合理设计机器人的框架。需要注意的事项：

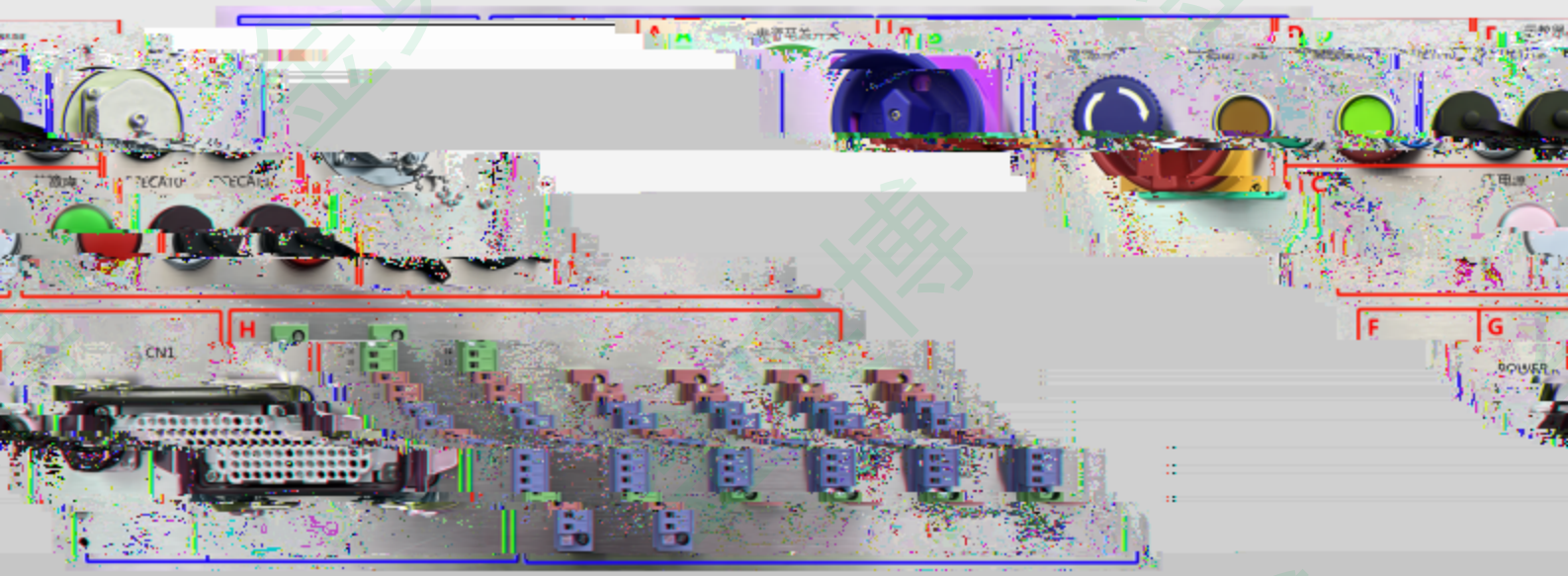
1）安装框架要保证一定的强度来满足机器人在高速运动的情况下

2）工作位置需满足机器人的最佳活动范围；

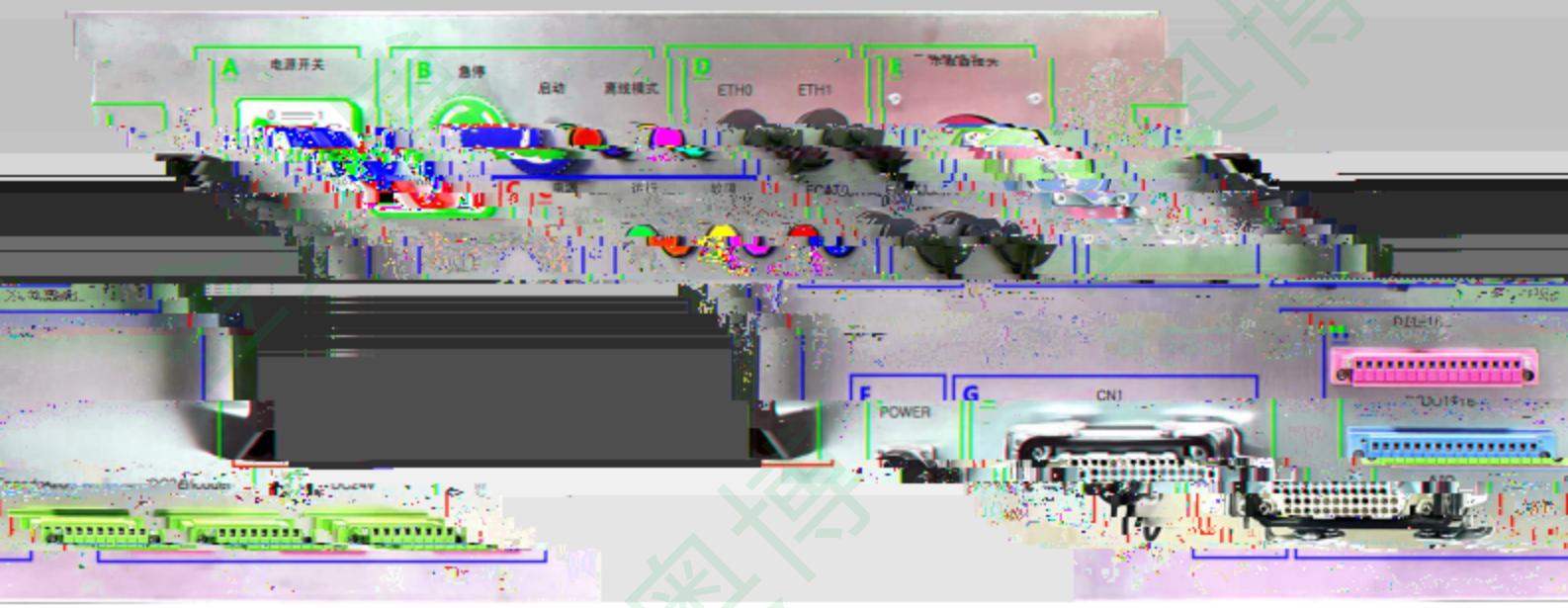
3）安装环境应避免与机器人活动空间干涉；

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-D4-1200B 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	电柜指示灯部分（电源、运行、故障）
D	电柜网络接口部分
E	电柜示教器接口部分
F	电柜电源动力插头部分（AC220V）
G	电柜驱动器连接电机动力线编码器线插头部分
H	电柜 I\O 及编码器端子部分
I	电柜握把

注： G部分针脚定义详情请见附件一。F、H 部分针脚定义详情请见附件二。

3. 产品使用与安全说明

使用相匹配的电控柜，并在使用前仔细
按照说明进行操作。
会出现一些意外的运行轨迹，冲撞或损

设置障碍物，如若出现故障或需要维修请

作手册》进行操作，其中说明了操作人
围配套系统时，请充分考虑并设置安全

3.1. 产品的使用说明

在使用 R-D4-1200B 型号机器人时，请配套
阅读《系统操作编程手册》的说明部分，严格按

机器人质量大、速度快，在运行过程中可能
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
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
员应遵守的安全原则与规程。在使用机器人和外

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

接地；

，如若需要对机器人进行触碰等近距离接触，必

全的情况下进行；

远离机器人活动范围，禁止错误操作；

进行组装，需要维修拆卸请联系金奥博技术人员，

转或造成人员伤亡，金奥博对此不负有责任。

人士不得触碰操作；

2）电源需采用单相两线制，必须接

3）机器人外围必须安装安全栅栏，

须停止机器人运动状态，在保证安全

4）操作者启动和停止机器人时应远

5）机器人出厂销售后由专业人员进

若私自拆装导致的机器人非正常运转

金奥博联系方式：

业务联系电话：4009-699-698　0755-26970931

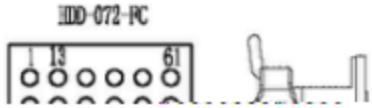
网站：http://www.kingexplorer.com

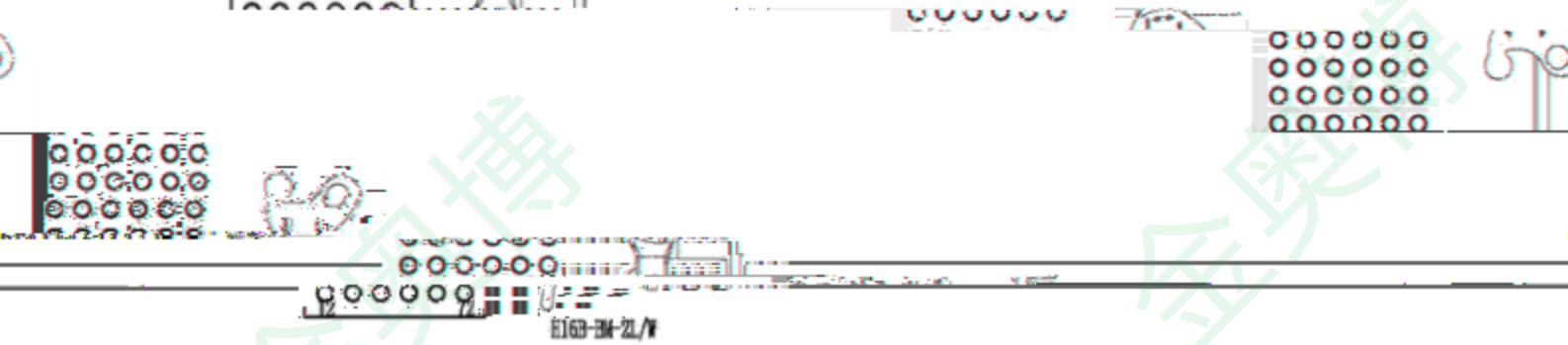
邮箱：king@kingexplorer.com

金奥博科技股份

4. 附件

4.1 附件一





编码器线			
	引脚号	连接器型号	定义
编码线	37	HDD-072-FC、压接ZCDSF-0.37（带H16B-BM-2L/W）	BS+
	38		BS-
	39		5V
	40		0V
	41		SH
	67		
	68		
	43		BS+
	44		BS-
	45		5V
	46		0V

动力线			
	引脚号	连接器型号	定义
1轴动力及刹车	1	HDD-072-FC、压接ZCDSF-0.75（带H16B-BM-2L/W）	U
	2		V
	3		W
	4		PE
	5		BRK+
	6		BRK-
	7		U
	8		V
	9		W
	4		PE
	5		BRK+
	18		BRK-
	19		U
	20		V
	21		W
	4		PE
	5		BRK+
	18		BRK-

4.2 附件二

