金奥博
KING EXPLORER

安装手册　　机器人快速



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

安装，基础使用说明，是针对客户
博 R-D4-600A 型号的机器人。在安
了解机器人的基本特性，它将帮您

机器人，为经过强化设计的经典并
配高性能运动控制系统与视觉定位
、高精度动态跟踪取放。工作空间

、食品、日化、五金电子、礼品、
腐蚀、高温等环境。

平台、电机和减速机等）；
电源等）；

机器人电控柜	
器人机架（可选购）	
器人快速安装手册	

1. 总则

本说明书为金奥博 R-D4-600A 型号机器人的快速
的安装与使用的一款说明文件，该文件仅适用于金奥
装、使用机器人之前，请务必熟悉手册的各项内容，
正确设计机器人的安装与工作环境。

2. 产品介绍

该 R-D4-600A 为 VelociRaptor(迅猛龙)系列并联
联机构型机器人。产品迅速、稳定、精准、灵活。搭
系统、实现先进的动力学前馈控制、轨迹前瞻预处理
为 600mm。

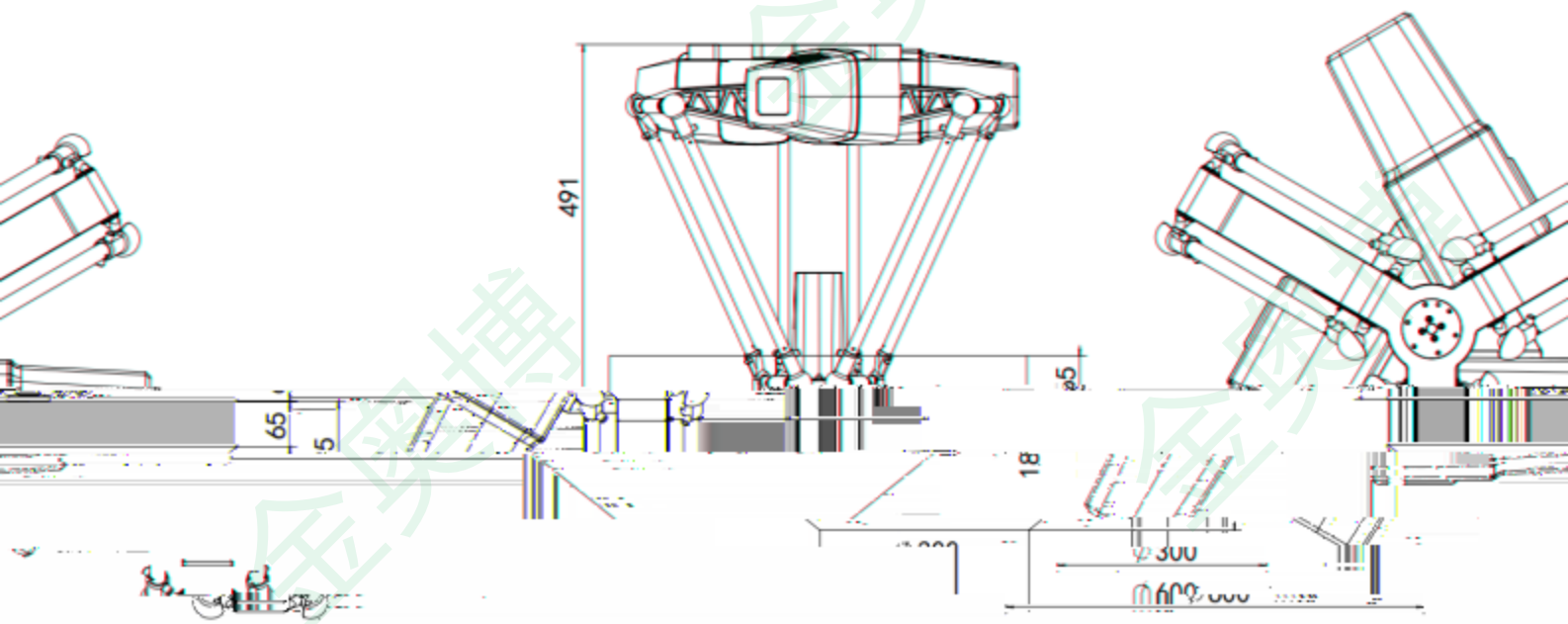
2.1. 产品范围

该 R-D4-600A 型号机器人能快速部署到医疗制药
民爆等行业。本型号机器人不适用于危险、污染、强

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
2）机器人电控柜（控制器、驱动器、IO 模块、
3）机器人机架（可选购）。

2	
3	机器
4	机器



重要参数表：

型号	R-D4-600A
轴数	3+1
工作空间直径（mm）	600
重复定位精度 XYZ（mm）	±0.05
重复定位精度 C（°）	±0.05
最大负载（kg）	3
旋转角度（°）	±180
电源电压（V）	AC220
额定功率（kw）	1.5
I/O 接口	16*DI/16*DO、1*Encoder、2*AI/2*AO
通讯方式	TCP/IP 开放协议 UDP CANOPEN MODBUS TCP
安装方式	吊装
环境温度（℃）	0-45
环境湿度（%）	5-95

中，能够保证机器人平稳运行。

Z 轴工作空间高达 250mm。

Z 轴工作空间的束缚，采用下置式电机的 R-D4-600A 机器人

形变对于机器人旋转精度的影响，采用下置式电机的 R-D4-600A 机器人旋转精度可

连杆

0.05°。

达±0

产品安装说明

2.4.



安装孔位图　　法兰输出孔位图

安装方式：吊装、三角孔位连接。

安装高度：机器人原点位置下，工具末端与工作面保留 30~100mm 距离最佳。

输出方式：法兰输出（连接孔 6×M4 深 7）。

输出连接：可根据实际需要定做连接组件。

为了适应客户不同的需求，金奥博可

我们提供了可供参考的连接形式：三角连接。

为您提供其它连接方案参考或定做整体机架。

与金奥博联系，我们将为您提供详细的

若客户根据场地自行设计机器人外框架，请与

佳摆放位置等）。

外部安装尺寸（如：机器人线缆走向，电控柜最佳

尽量详细的使用环境说明，我们将为您选择最佳的配置方案。

尽

工作环境合理设计机器人的安装位置及安装

机器人在高速运动的情况下没有明显晃动；

范围；

干涉；

栓，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

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

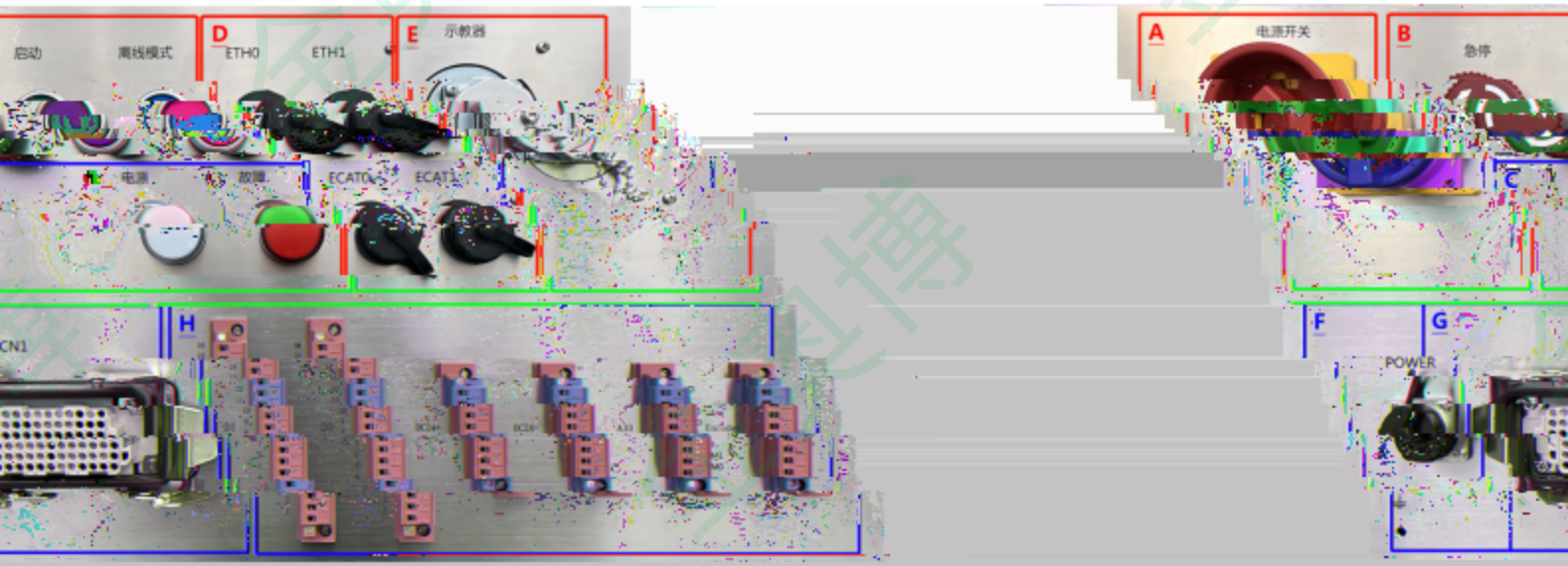
2）工作位置需满足机器人的最佳活动

3）安装环境应避免与机器人活动空间

4）安装机架需要在固定地点打地脚螺

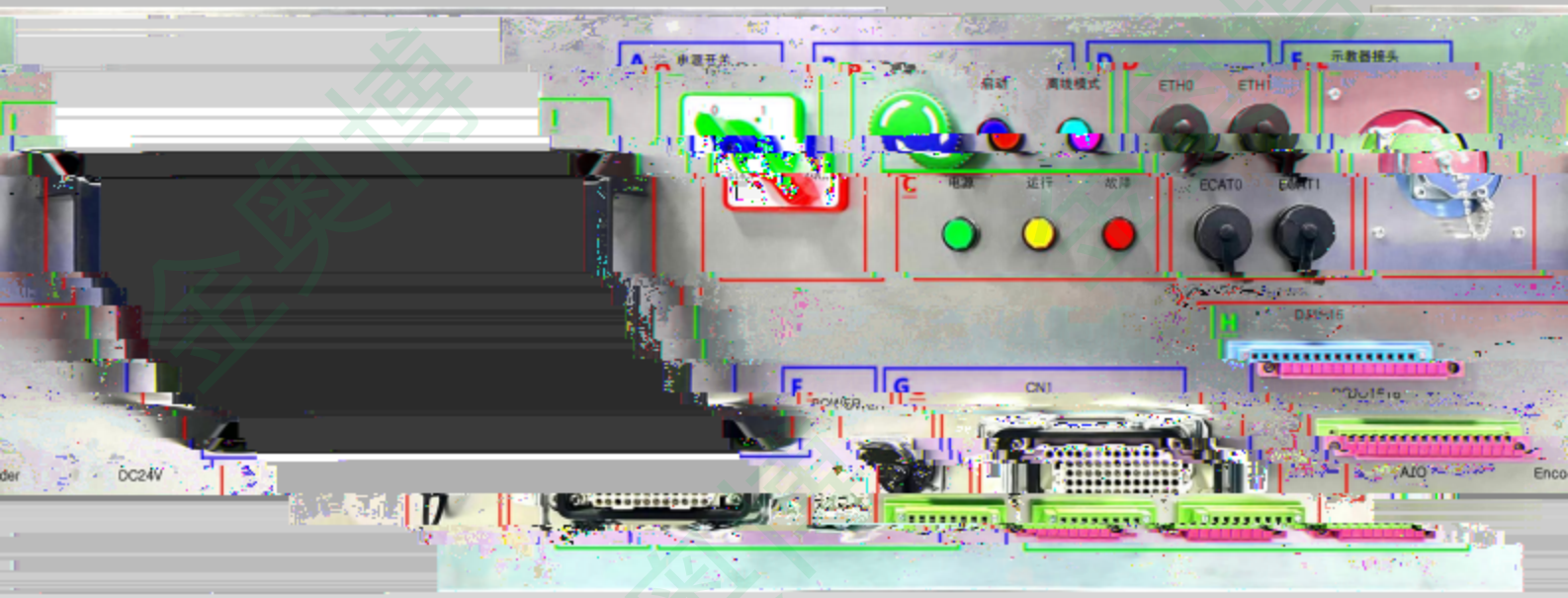
2.6. 机器人配套电柜面板说明

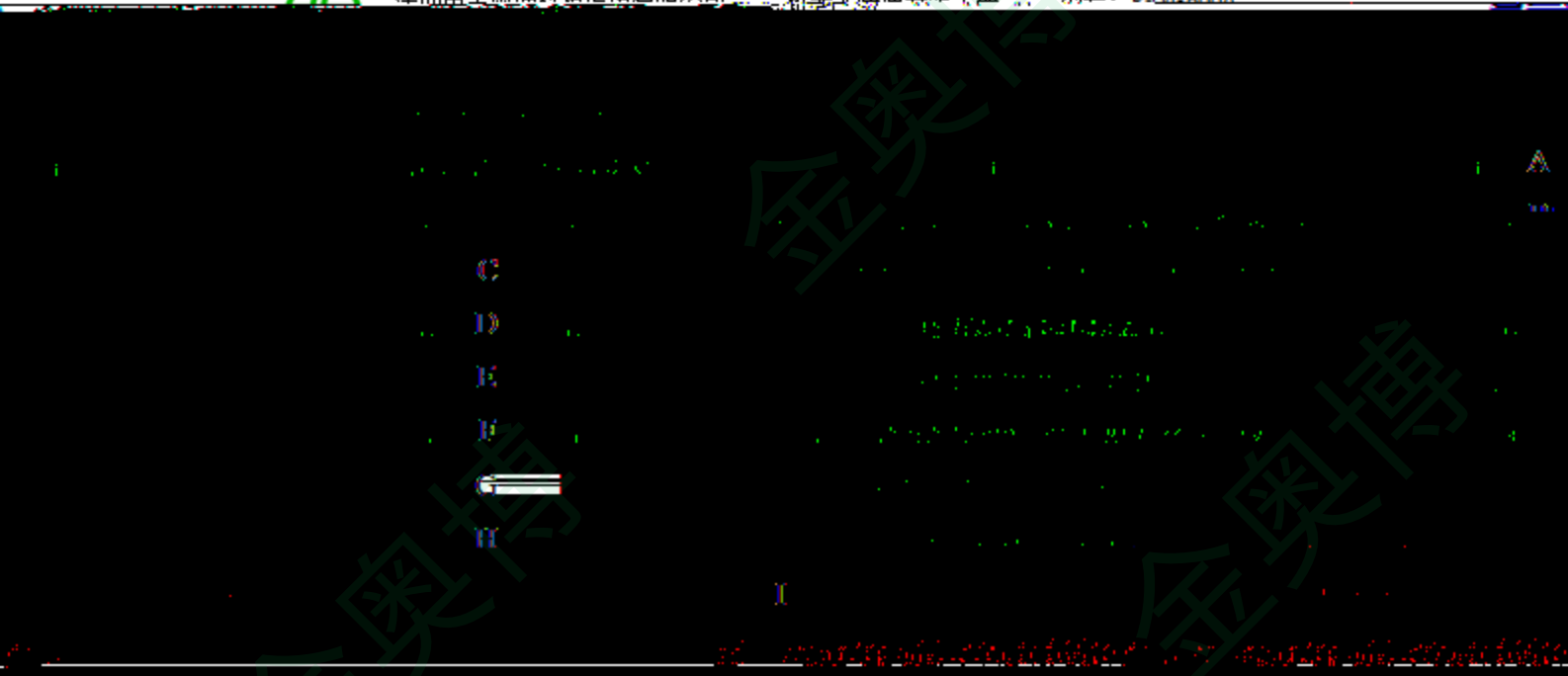
配套电柜（一）：



）：

配套电柜（二







金奥博

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栅栏，如若需要对机器人进行触碰等近距离接触，必须停止机器人运动状态，在保证安全的情况下进行；

4）操作者启动和停止机器人时应远离机器人活动范围，禁止错误操作；

5）机器人出厂销售后由专业人员进行组装，需要维修拆卸请联系金奥博技术人员，若私自拆装导致的机器人非正常运转或造成人员伤亡，金奥博对此不负有责任。

金奥博联系方式：

业务联系电话：4009-699-698 0755-26970931

网站：http://www.kingexplorer.com

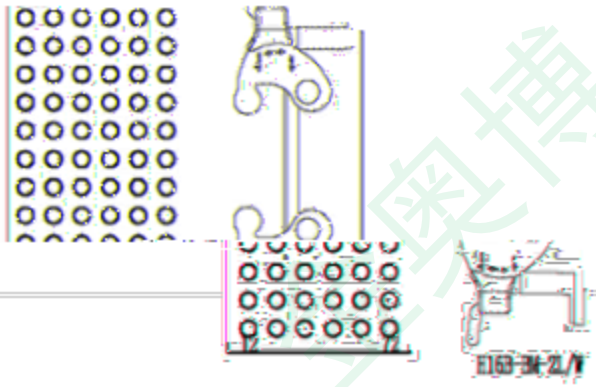
邮箱：king@kingexplorer.com

金奥博科技股份

4. 附件

4.1 附件一


HDD-072-PC
13
61


E163-BM-2L/M


动力线
编码器线
引脚号
连接器型号
定义
HDD-072-PC
压接ZCDSF-0.75
(带H16B-BM-2L/M)
压接ZCDSF-0.37
(带H16B-BM-2L/M)
1轴动力
2轴动力
3轴动力
编码线
BS+
BS-
5V
0V
SHD
BRK+
BRK-

4.2 附件二

