型号：R-D4-800A

机器人快速安装手册



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

[illegible] ..... [illegible]

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**

[illegible] ..... [illegible]

1. 总则

本说明书为金奥博R-D4-800A型号机器人的快速安装[illegible]

帮你[illegible]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[illegible]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，[illegible]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）[illegible]

3）机器人机架（可选购）。

[illegible]

1	[illegible]
2	机器人电控柜
3	机器人机架（可选购）
4	机器人快速安装手册
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



重要参数表：

R-D4-800A	型号	
3+1	轴数	
	重复定位精度	
协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP	通讯方式	TCP/IP 无
吊装	安装方式	
-20~45	环境温度（℃）	
15~85	相对湿度（%rh）	

2.3. 产品功能性说明

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

提供强大依托保证。标准节拍完成时间最快可达 0.272 秒。

环境　稳定：R-D4-800A 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

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



装孔位图　　法兰输出孔位图　　安

吊装、三角孔位连接。　　安装方式：吊

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

法兰输出（连接孔 6×M4 深 7）。　　输出方式：法

可根据实际需要定做连接组件。　　输出连接：可

金奥博

的安装位置及安装

下没有明显晃动；

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；

4）安装机架需要在固定地点打地脚螺栓，请确保场地环境许可。

2.6. 机器人配套电柜面板说明

配套电柜（一）：



位置	R-D4-800A配套电柜

C

D

E

F

G

H

I

3.1. 产品的使用说明

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

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。

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

离机器人活动范围，禁止错误操作；

4）操作者启动和停止机器人时应远离

行组装，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

金奥博联系方式：

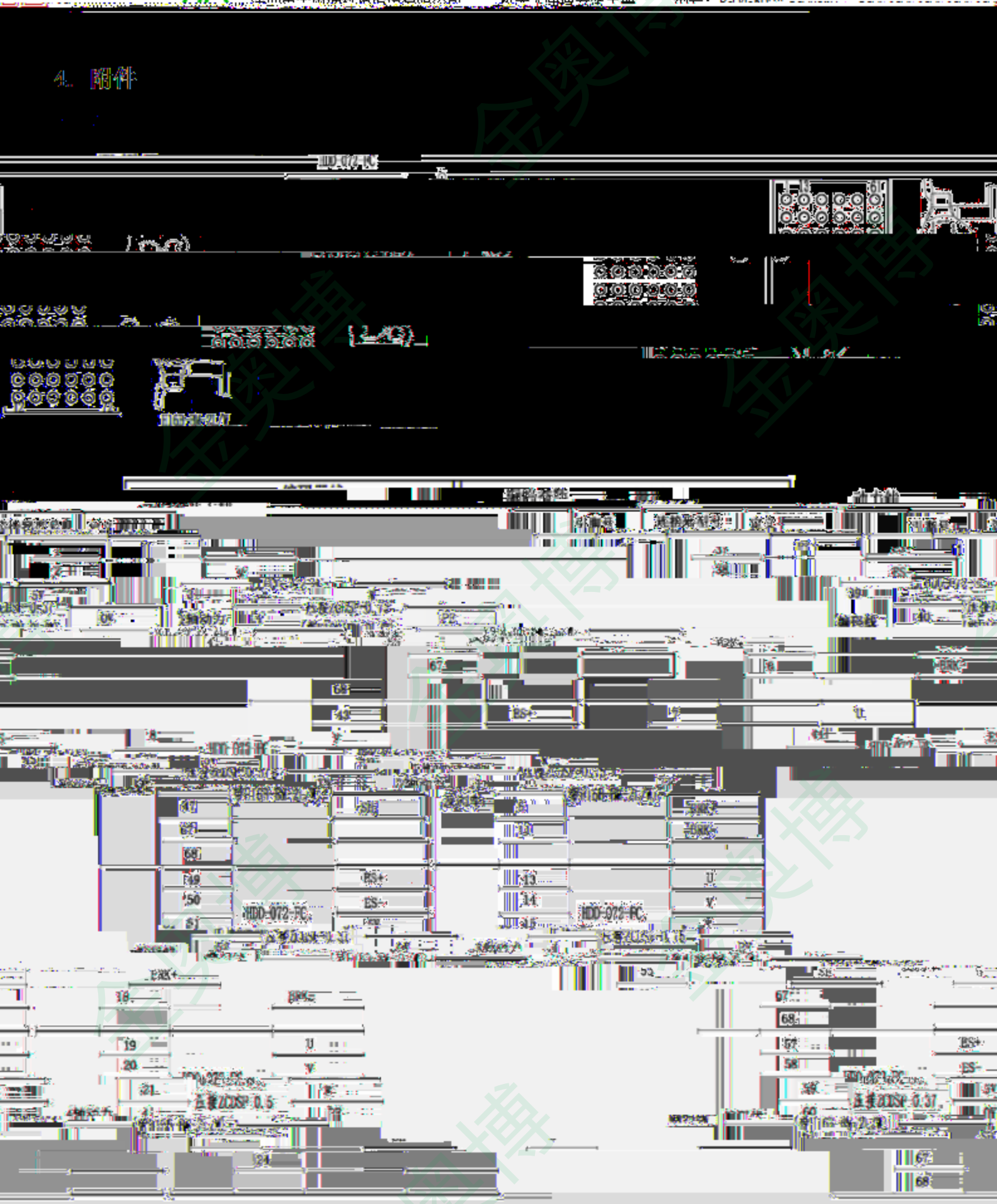
业务联系电话：4009-699-698　0755-26970931

网站：http://www.kingexplorer.com

邮箱：king@kingexplorer.com

金奥博科技股份

4. 附件



4.2 附件二

