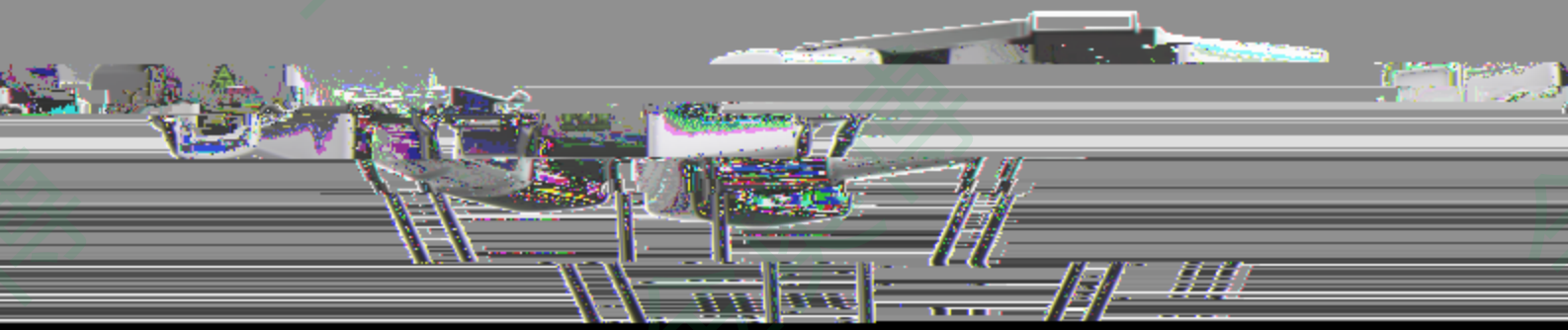
金奥博

机器人快速安装手册



目 录

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

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

1. 总则

说明，是针对客户
号的机器人。在安
本特性，它将帮您

本说明书为金奥博 R-D4-600A 型号机器人的快速安装，基础使用
的安装与使用的一款说明文件，该文件仅适用于金奥博 R-D4-600A 型
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
正确设计机器人的安装与工作环境。

2. 产品介绍

高性能运动控制系统与视觉定位

联机构型机器人。产品迅速、稳定、精准、灵活。搭配

为 600mm。

2.1. 产品范围

、食品、日化、五金电子、礼品、
腐蚀、高温等环境。

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：

台、电机和减速机等）；

控柜（控制器、驱动器、IO 模块、电源等）；

架（可选购）。

1）机器人本体（主动臂、从动臂、静平台、动平

2）机器人电

3）机器人机

1

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



表：

重要参数

型号	R-D4-600A
重复定位精度	±0.1mm
通讯方式	TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP
安装方式	壁装
环境温度（℃）	0-45

中，能够保证机器人平稳运行。

的 R-D4-600A 机器人 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

达±0.05°。

明

2.4. 产品安装说



法兰输出孔位图

安装孔位图

面保留 30~100mm 距离最佳。

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

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。

博可

我们提供了可供参考的连接形式：三角连接。为了适应客户不同的需求，金奥博为您提供其它连接方案参考或定做整体机架。

的

若客户根据场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外部安装尺寸（如：机器人线缆走向，电控柜最佳摆放位置等）。

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。

2.5. 安装注意事项

在您选购金奥博本款

框架。需要注意的事项：

1）安装框架要保证一

2）工作位置需满足机

3）安装环境应避免与

4）安装机架需要在固

机器人时，请结合工作环境合理设计机器人的安装位置及安装

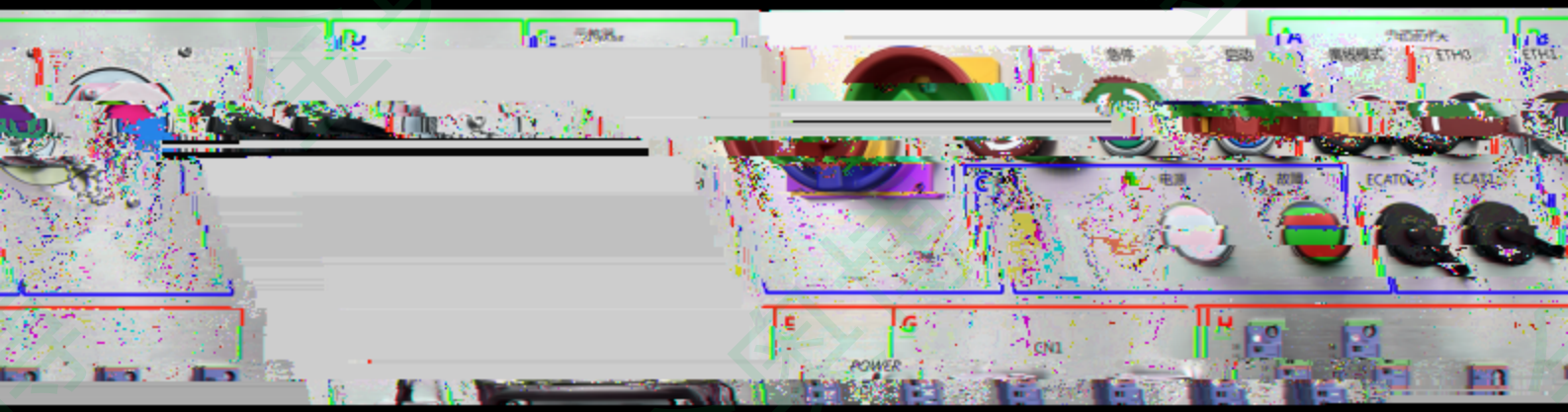
一定的强度来满足机器人在高速运动的情况下没有明显晃动；

机器人的最佳活动范围；

与机器人活动空间干涉；

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



4-600A配套电柜	位置	R-D

3.1. 产品的使用说明

在使用 R-04-600A 型号机器人时，请配套使用相应配套电控柜，并仔细阅读《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。

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

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.

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活动范围，禁

如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，需要维修拆卸

正常运转或造成人员伤亡，金奥博对此不负有责任。

若私自拆装导致的机器人非

业务联系电话：4009-699-698　0755-26970931

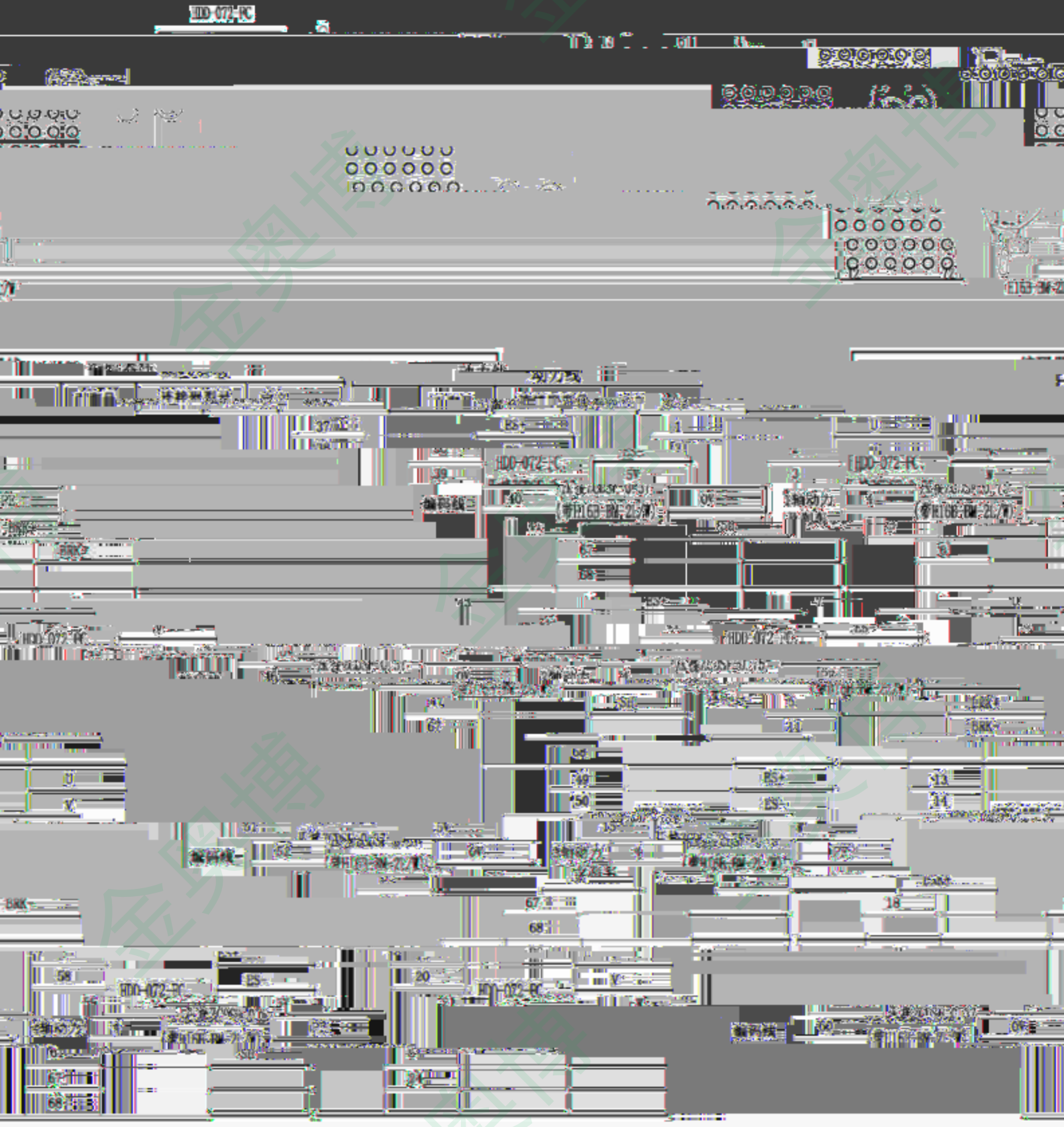
网站：http://www.kingexplorer.com

邮箱：king@kingexplorer.com

金奥博科技股份

4. 附件

4.1附件一



4.2附件二

