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、基础使用说明，目的对客户

装、使用机器人之前，请务必熟

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

联机构型机器人。产品迅速、稳定、精准、灵活。搭配高

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

民爆等行业。本型号机器人不适用于危险、污染、强腐蚀

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、

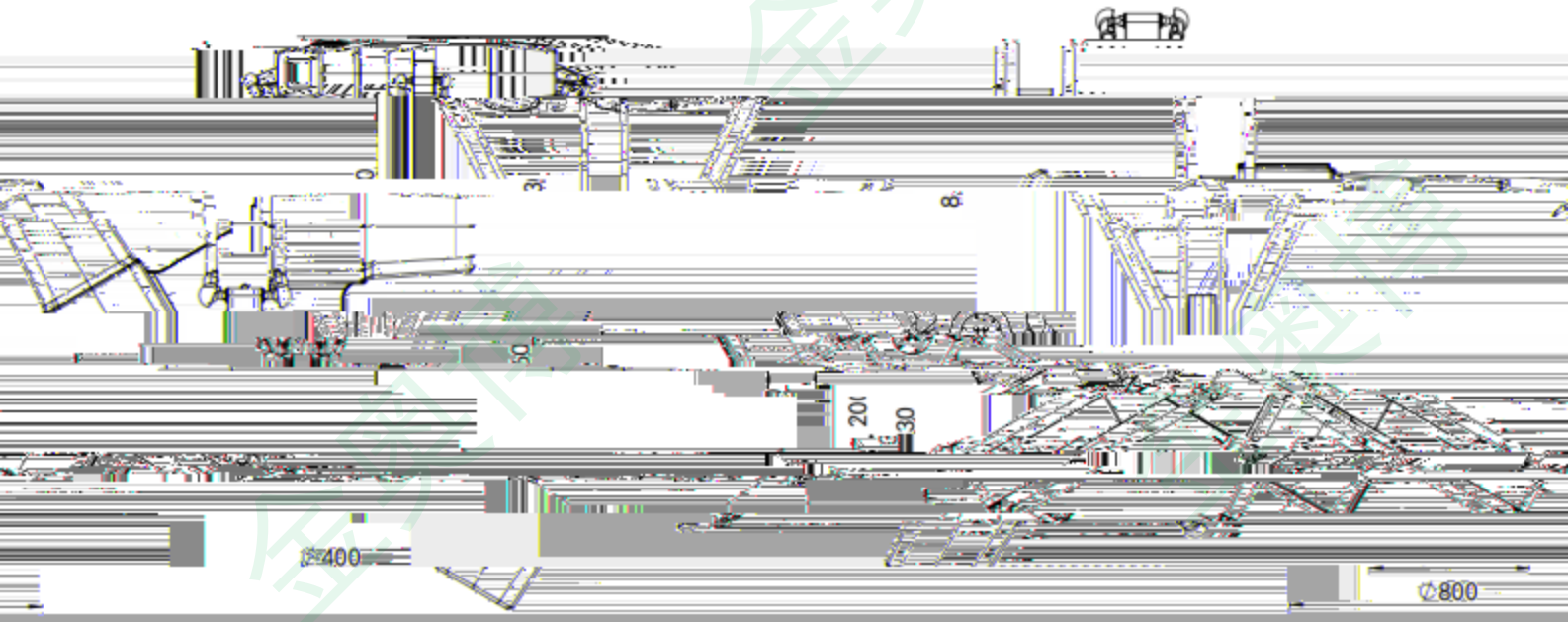
3）机器人机架（可选购）。

1	
2	
3	
4	
5	系统操
6	产品出
7	发货

机器人电控柜
机器人机架（可选购）

作编程手册
厂合格证书
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
TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP	通讯方式
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

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

提供强大依托保证。标准节拍完成时间最快可达 0.272 秒。

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境

中，能够保证机器人平稳运行。

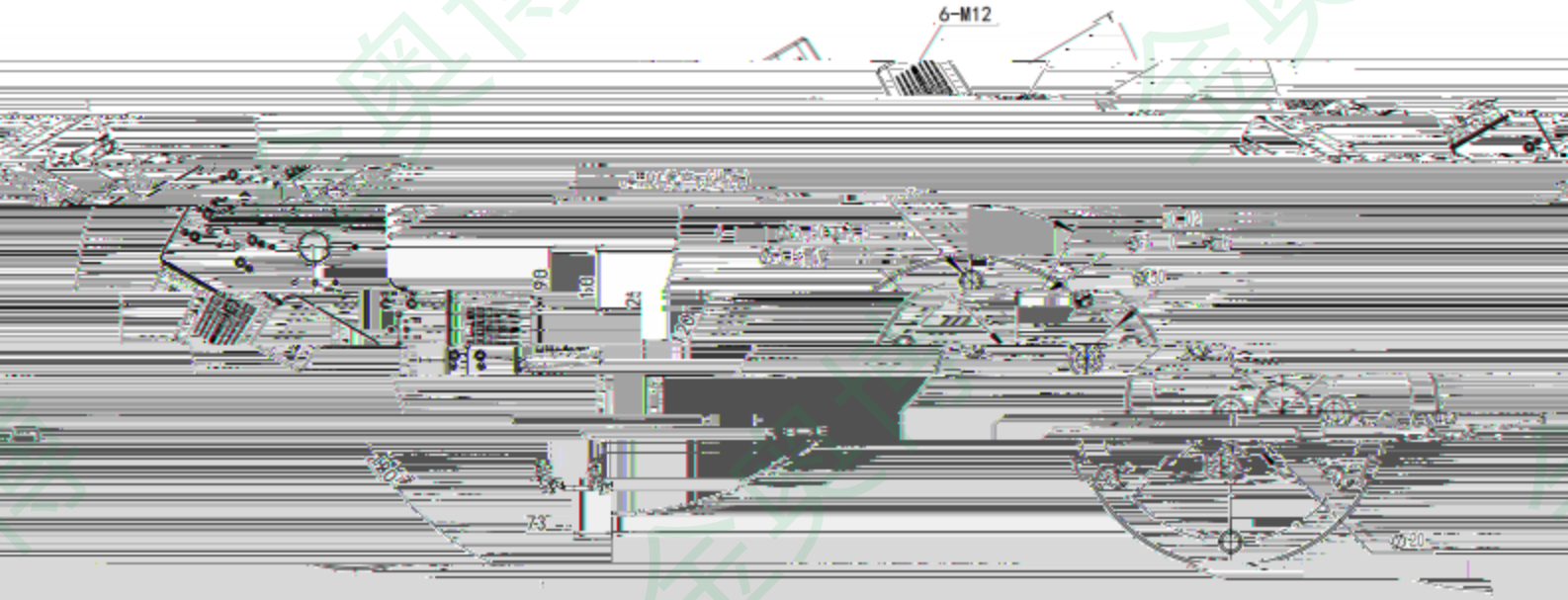
灵活，R-D4-800A 机器人完全采用下置式电机，从而避免了中间轴连杆对于机器人

而避免了中间轴　　精准，重复定位精度可达±0.05mm，同时机器人采用电机下置，从

旋转精度可　　连杆形变对于机器人旋转精度的影响，采用下置式电机的 R-D4-800A 机器人

达±0.05°。

2.4. 产品安装说明



法兰输出孔位图　　安装孔位图

角孔位连接。

点位置下，工具末端与工作面保留 30~100mm 距离最佳。

（连接孔 6×M4 深 7）。

际需要定做连接组件。

的连接形式，云象连接一为了适应客户不同的需求，企奥博可

安装方式：吊装、三角

安装高度：机器人原点

输出方式：法兰输出

输出连接：可根据实际

我们提供了可供参考的

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安装位置及安装框架。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没有明显晃动；

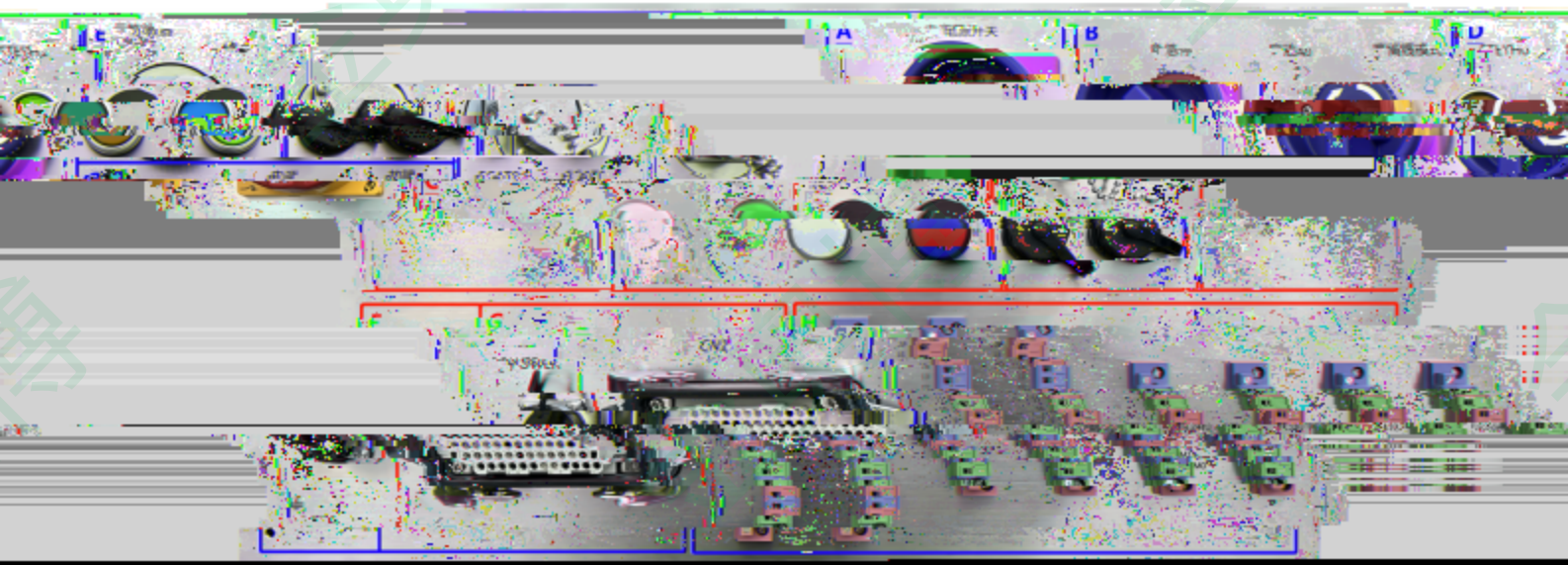
2）工作位置需满足机器人的最佳活动范围；

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

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

应当结合现场情况制定相应的安全守则。

不得触碰操作；

源需采用单相两线制，必须接地；

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

如停止机器人时应远离机器人活动范围，禁止错误操作；

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，

金奥博联系方式：

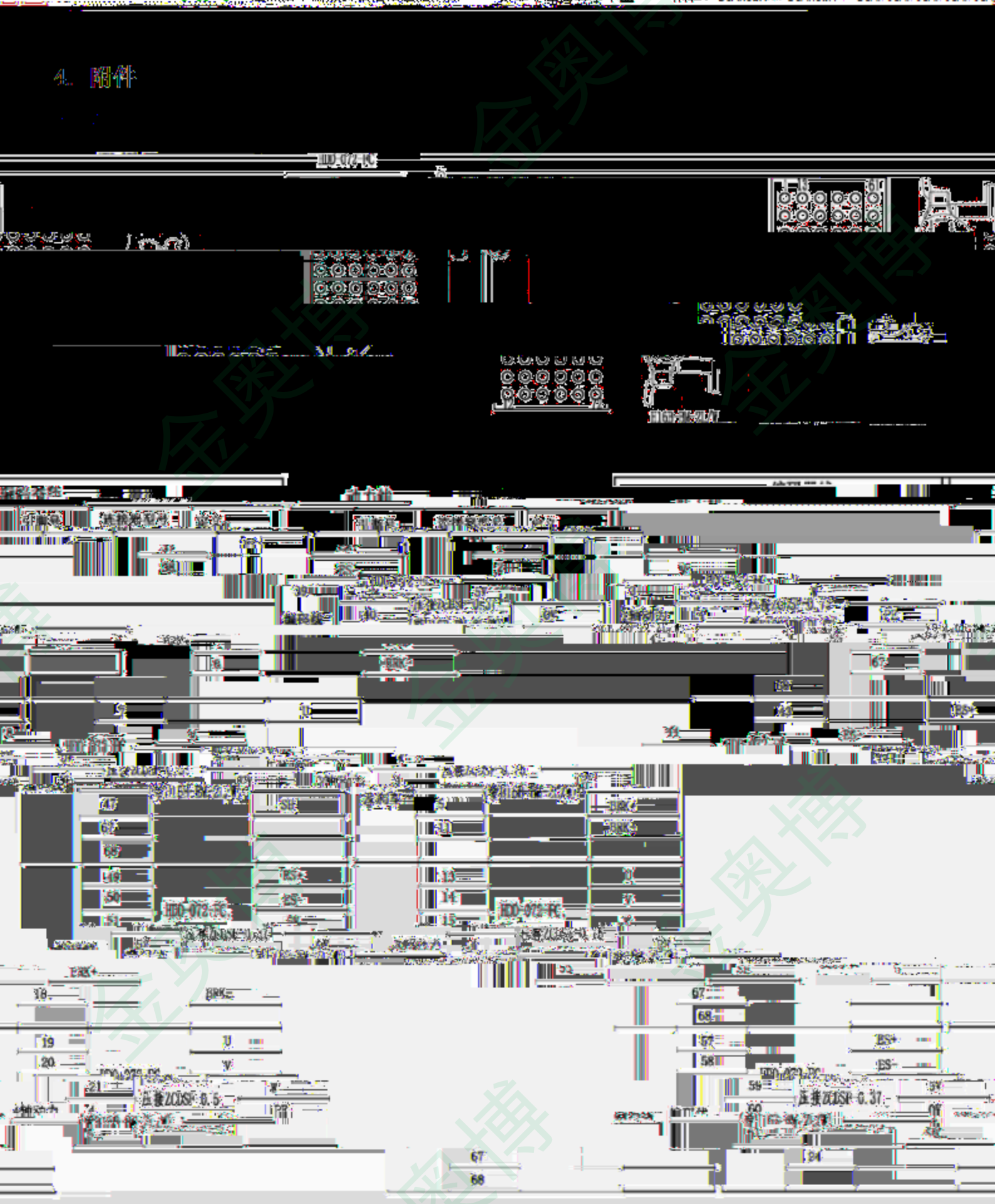
业务联系电话：4009-699-698　0755-26970931

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

