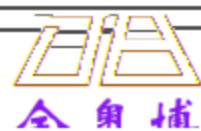
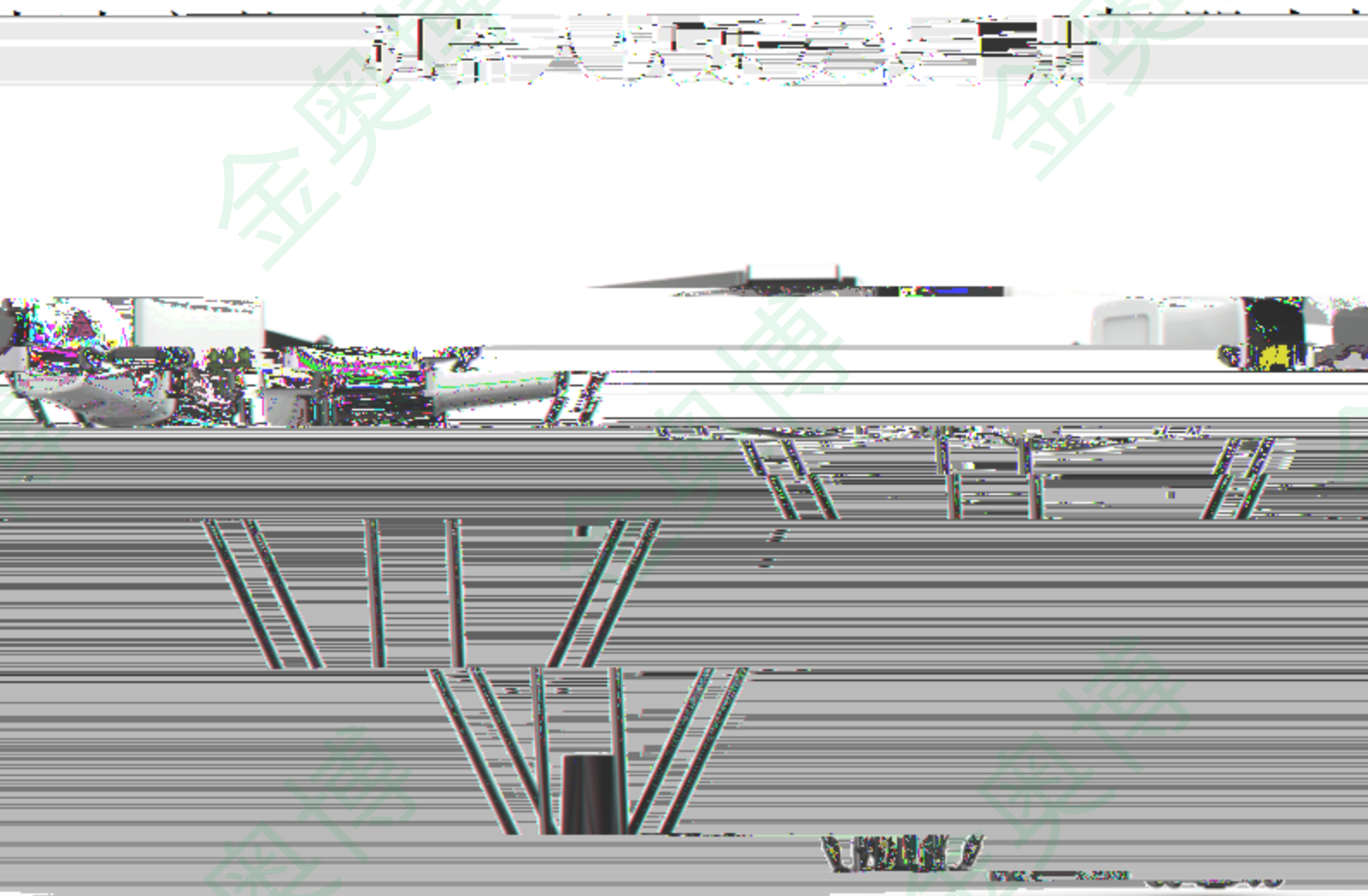


A

型号: R-D4-1200A

金奥博
KING EXPLORER



深圳市金奥博科技股份有限公司



目 录

.....	2
.....	2
.....	2
.....	3
.....	3
.....	4
.....	5
.....	5
.....	6

产品的使用说明.....	6
--------------	---

产品的安全说明.....	6
--------------	---

4. 附件.....	
------------	--

.....	7
-------	---

4.2 附件二.....	8
--------------	---

1. 总则.....	
------------	--

2. 产品介绍.....	
--------------	--

2.1. 产品范围.....	
----------------	--

2.2. 产品外形尺寸说明.....	
--------------------	--

2.3. 产品功能性说明.....	
-------------------	--

2.4. 产品安装说明.....	
------------------	--

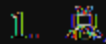
2.5. 安装注意事项.....	
------------------	--

2.6. 机器人配套电柜面板说明.....	
-----------------------	--

3. 产品使用与安全说明.....	
-------------------	--

3.1. 产.....	
-------------	--

.....	
-------	--



说明书为金奥博 R-D4-1200A 型号机器人的快速安装、基础使用说明，是针对客

户的机器人。

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-D4-1200A 型

本特性，它将

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

帮您正确设计机器人的安装与工作环境。

2. 产品介绍

金奥博 R-D4-1200A 型机器人是一款四轴、双臂、静平台、动平台、电机和减速机

立、实现先进的动力前瞻控制、轨迹前瞻预处理、高精度动态跟踪取放。工作空

间为 1200mm。

产品范围

产品范围

购买本商品包含的内容：

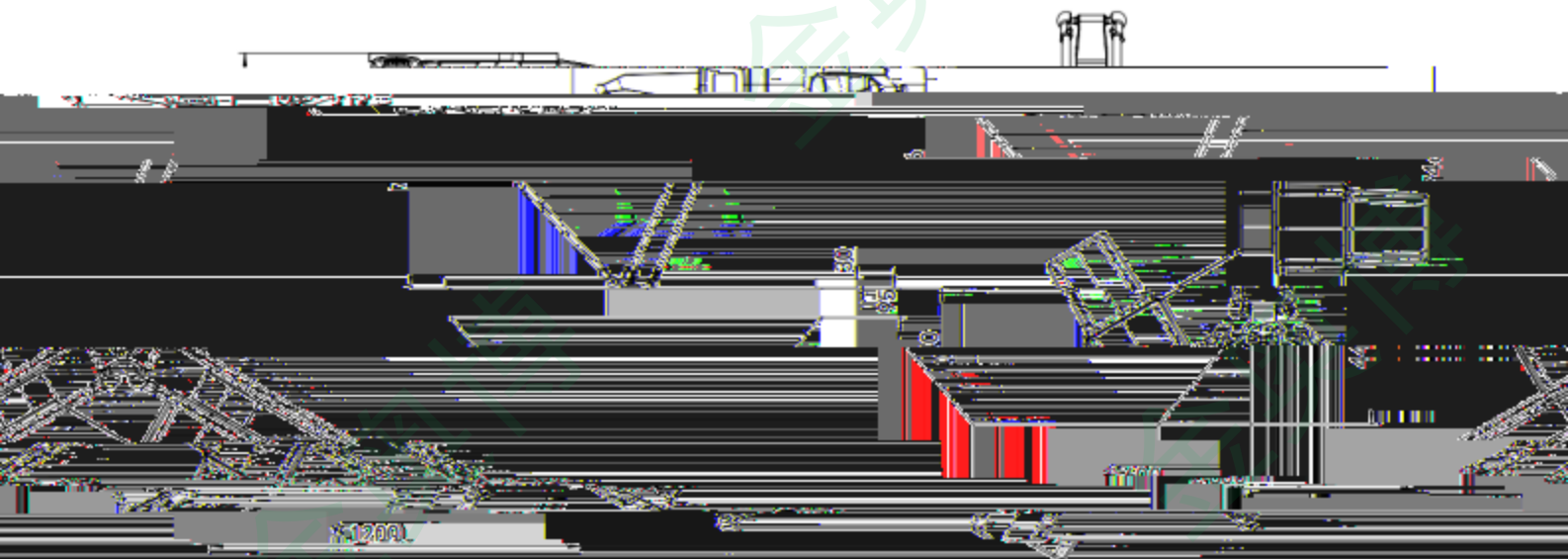
- 1) 机器人本体（主动臂、从动臂、静平台、动平台、电机和减速机等）；
- 2) 机器人电控柜（控制器、驱动器、IO 模块、电源等）；
- 3) 机器人机架（可选购）。

购买本产品的详细列表清单：

1	机器人本体
2	机器人电控柜
3	机器人机架
4	机器人配件
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:

型号		R-D4-1200A
轴数		3+1
工作空间直径 (mm)		1200
重复定位精度	XYZ (mm)	±0.05
	C (°)	±0.05
最大负载 (kg)		3
旋转角度 (°)		±180
电源电压 (V)		AC220



下置式电机, 从而避免了中间轴连杆对于机器

灵活: R-D4-1200A 机器人完全采用丁

Z轴工作空间的束缚,采用下置式电机的R-D4-1200A机器人Z轴工作空间高达470mm。

精准：重复定位精度可达 $\pm 0.05\text{mm}$ 。同时机器人采用电机下置，从而避免了中间轴杆形变对于机器人旋转精度的影响，采用下置式电机的 R-D4-1200A 机器人旋转精度达 $\pm 0.05^\circ$ 。

4. 产品安装说明



装孔位图

法兰输出孔位图

吊装、三角孔位连接。

机器人原点位置下，工具末端与工作面保留 30~100mm 距离最佳。

去兰输出 (连接孔 $6 \times M4$ 深 7)

可根据实际需要定做连接组件。

[可出全主站链接取书](#) [一点链接](#) [17个广告高下回站取书](#) [人面皆可](#)

为您提供其它连接方案参考或定做整体机架。

【译】大河长流不息，年年岁岁。

机器人线缆走向, 由控柜最佳摆放位置等)。

工具等必要配件的选型服务,在购买商品时提供。

为您选择最佳的配置方案。

安装方式：品

安装高度：木

输出方式: 3

输出连接:

土 174 日 147

行各一般活動環境改善計畫及外推案，編入集賢廳計畫，校內

外部安装尺寸 (如: 本

另外，金奥博提供机器视觉、末端

尽量详细的使用环境说明,我们将

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) 工作位置要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;

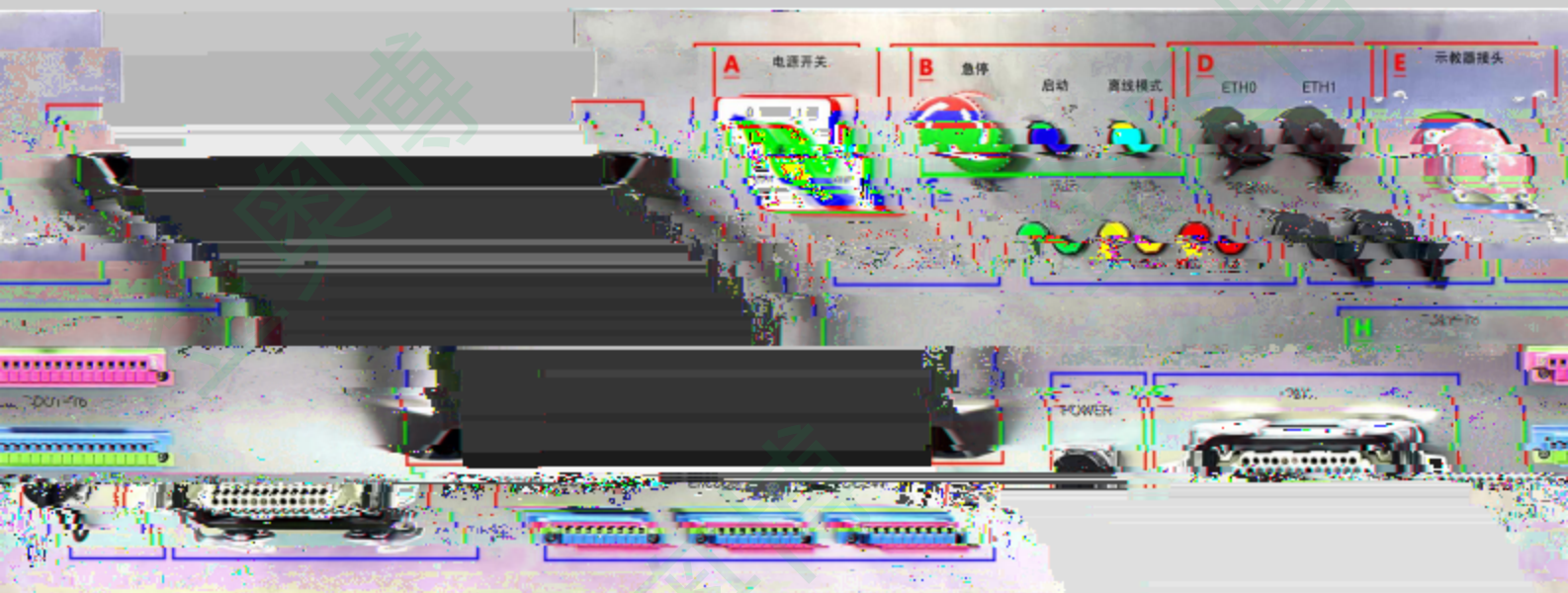
板说明

2.6. 机器人配套电柜面

配套电柜 (一):



配套电柜 (二):



**R-D4-1200A 配套电柜**

电柜电源旋钮开关

分 (急停、启动、离线模式) ...

故障)

位置

A

R

R

电柜按钮部

电柜指示灯部分 (电源、运行、故

电柜网络接口部分

电柜示教器接口部分

电柜电源动力插头部分 (AC220V)

驱动器连接由机动力线编码线插头部分

D

E

F

G

由柜

3. 产品使用与安全说明

3.1. 产品的使用说明

巨, 并在使用前仔细

在使用 R-D4-1200A 型号机器人时, 请配套使用相匹配的电控柜

阅读《产品使用说明书》, 并严格按照产品进行提

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, 碰撞或损



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

2) 电源需采用单相两线制，必须接地；

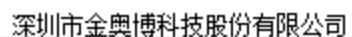
2) 机器人外围必须安装安全栅栏，如若需要对机器人进行触碰等近距离接触

金奥博

金奥博

金奥博

金奥博



4. 附件

4.1 附件一





4.2 附件二

