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

0A 型号机器人的快速安装，基础使用说明，是针对客户
该文件仅适用于金奥博 R-D4-600A 型号的机器人。在安
悉手册的各项内容，了解机器人的基本特性，它将帮您
境。

1. 总则

本说明书为金奥博 R-D4-600
的安装与使用的一款说明文件，
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

2. 产品介绍

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

联机构型机器人。

为 600mm。

2.1. 产品范围

A 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、
型号机器人不适用于危险、污染、强腐蚀、高温等环境。

该 R-D4-600A
民爆等行业。本型

包含的内容：

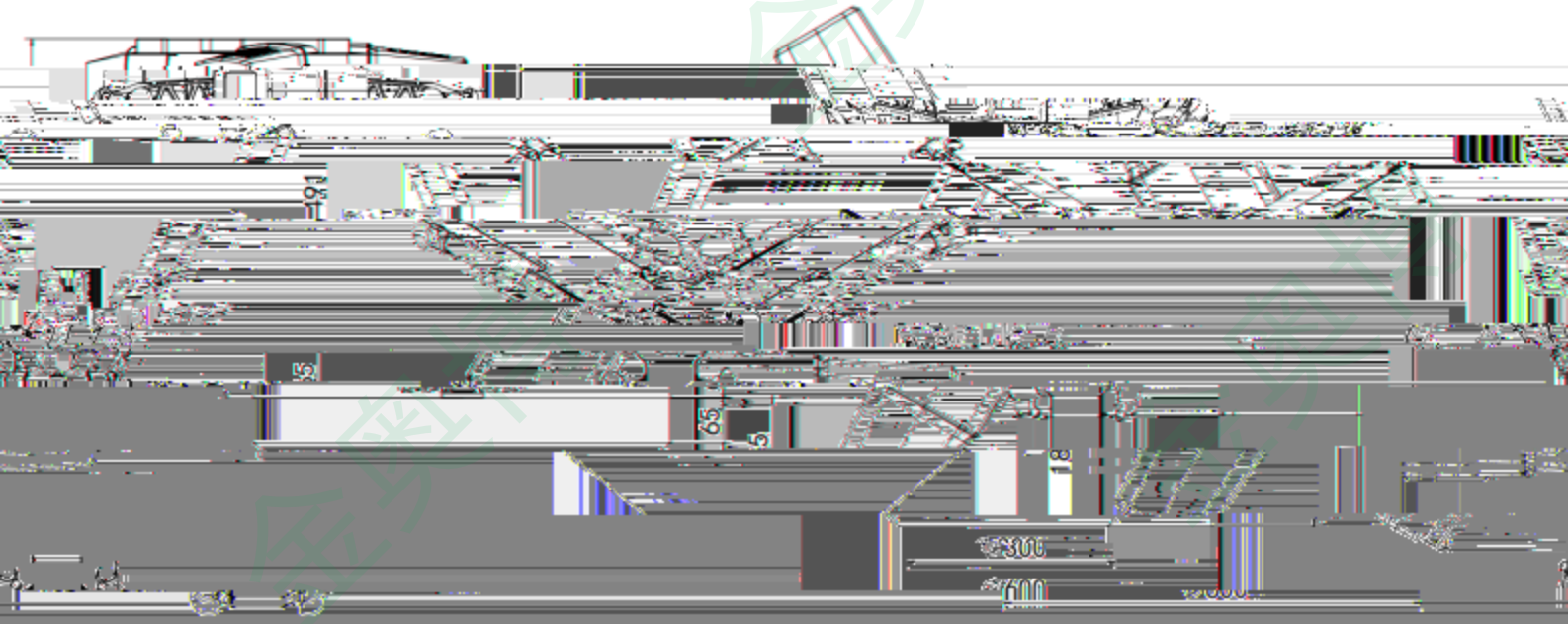
购买本商品包

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）。

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



重要参数表：

R-D4-600A	型号	
定位精度		重复
UDP、CANOPEN、MODBUS TCP	通讯方式	TCP/IP 无协议

中，能够保证机器人平稳运行。

Z 轴工作空间的束缚，采用下置式电机的 R-D4-600A 机器人 Z 轴工作空间高达 250mm。

达±0.05°。

2.4. 产品安装说明



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。

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，金奥博可为您提供其它连接方案参考或定做整体机架。

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的外部安装尺寸（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

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

项：

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；

足机器人的最佳活动范围；

免与机器人活动空间干涉；

在固定地点打地脚螺栓，请确保场地环境许可。

在您选购金奥博

框架。需要注意的事

1）安装框架要保

2）工作位置需满

3）安装环境应避

4）安装机架需要

明

2.6. 机器人配套电柜面板说



C

D

E

F

G

H

	I	电柜握把

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

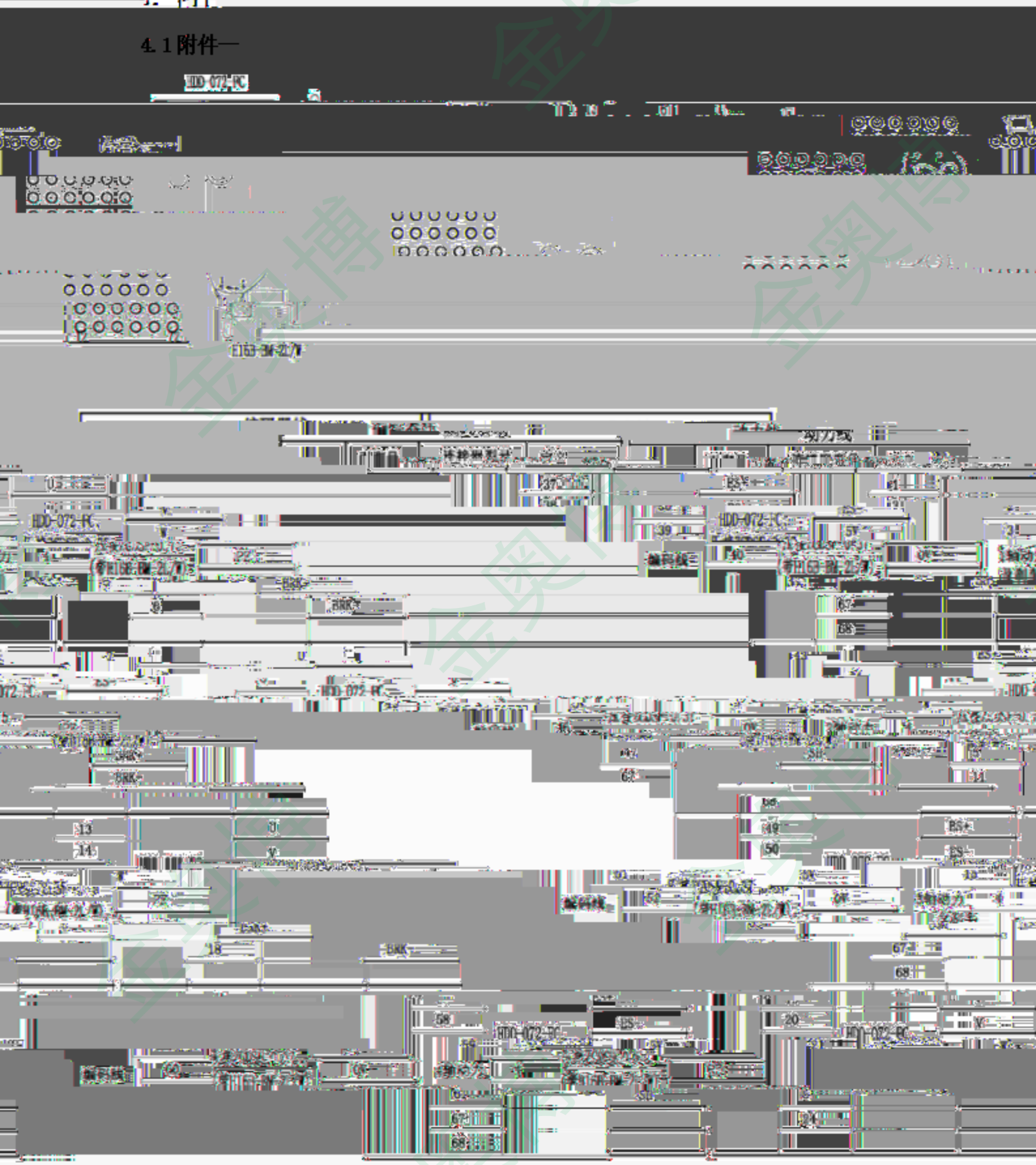
网站：http://www.kingexplorer.com

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

