金奥博

速安装手册

机器人快速



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

，基础使用说明，是针对客户
D4-600A 型号的机器人。在安
机器人的基本特性，它将帮您

1. 总则

本说明书为金奥博 R-D4-600A 型号机器人的快速安装
的安装与使用的一款说明文件，该文件仅适用于金奥博 R-
装、使用机器人之前，请务必熟悉手册的各项内容，了解
正确设计机器人的安装与工作环境。

2. 产品介绍

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。产品迅速、稳定、精准、

为 600mm。

2.1. 产品范围

该 R-D4-600A 型号机器人能快速部署至
民爆等行业。本型号机器人不适用于危险、

购买本商品包含的内容：

1）机器人本体（主动臂、从动臂、静

医疗制药、食品、日化、五金电子、礼品、
污染、强腐蚀、高温等环境。

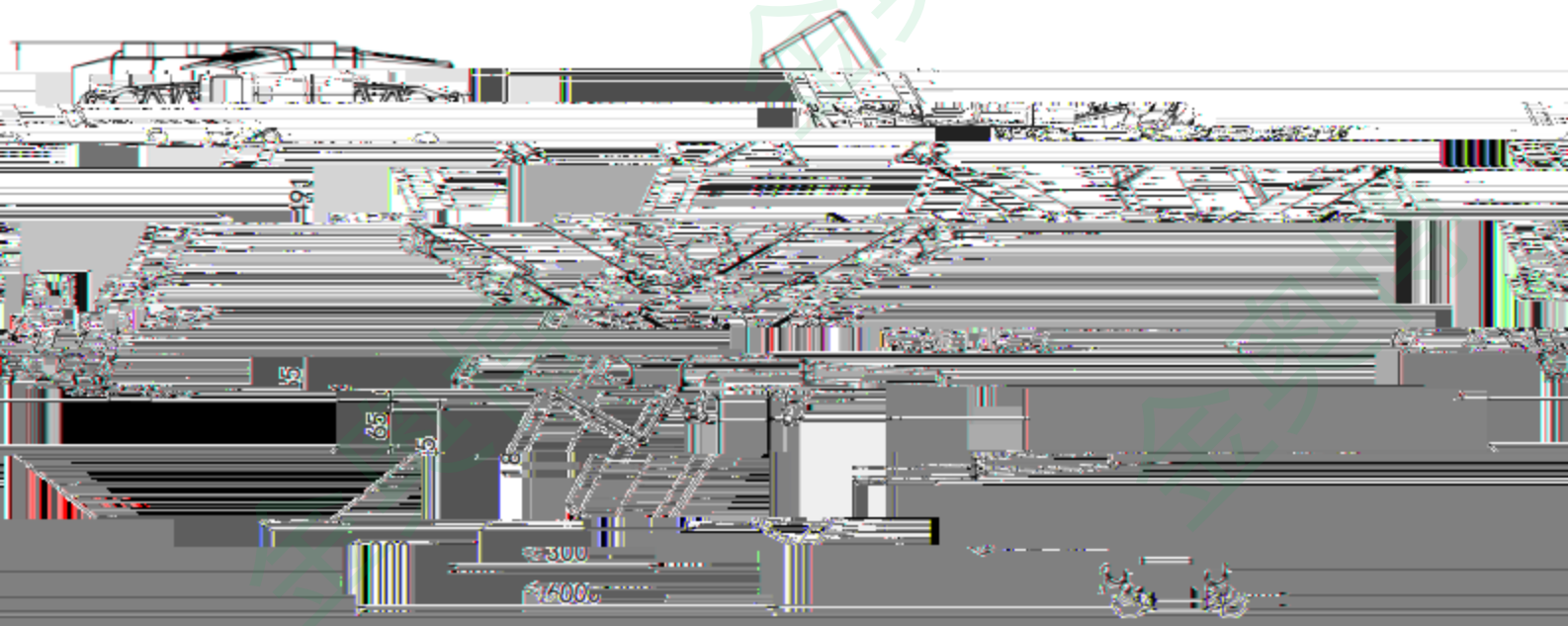
平台、动平台、电机和减速机等）；

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）。

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



重要参数表：

型号	R-D4-600A
重复定位精度	±0.05mm
通讯方式	TCP/IP 无协议 UDP CANOPEN MODBUS TCP

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

式：吊装、三角孔位连接。　　安装方

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。　　安装高

式：法兰输出（连接孔 6×M4 深 7）。　　输出方

输出连接：可根据实际需要定做连接组件。

需求，金奥博可　　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

为您提供其它连接方案参考或定做整体机架。

为您提供详细的　　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

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：

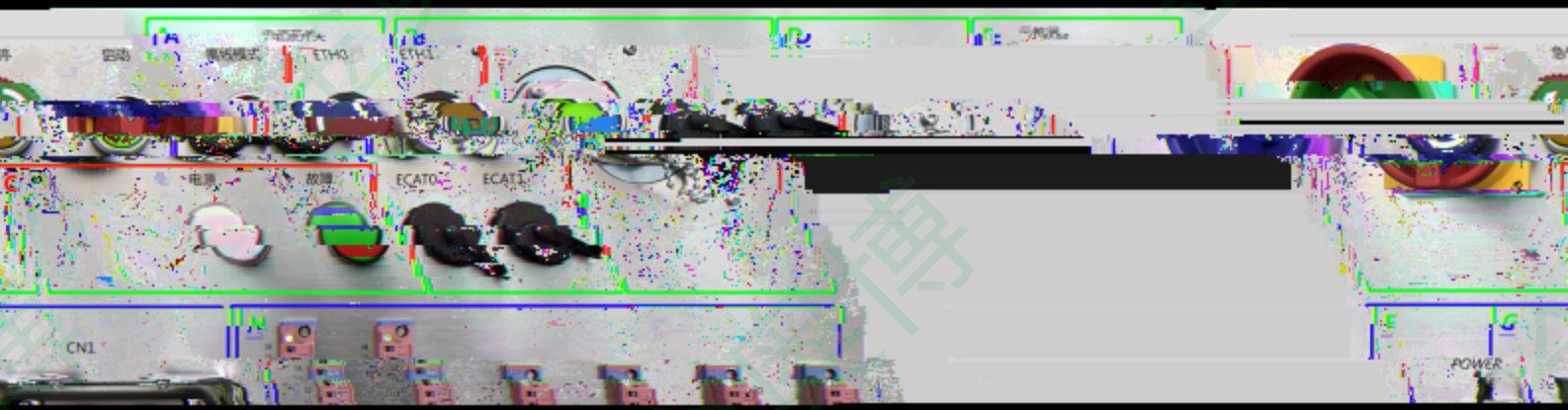
1）安装框架要保证一定的强度来满足机器人在高速运动的情况下没有明显晃动；

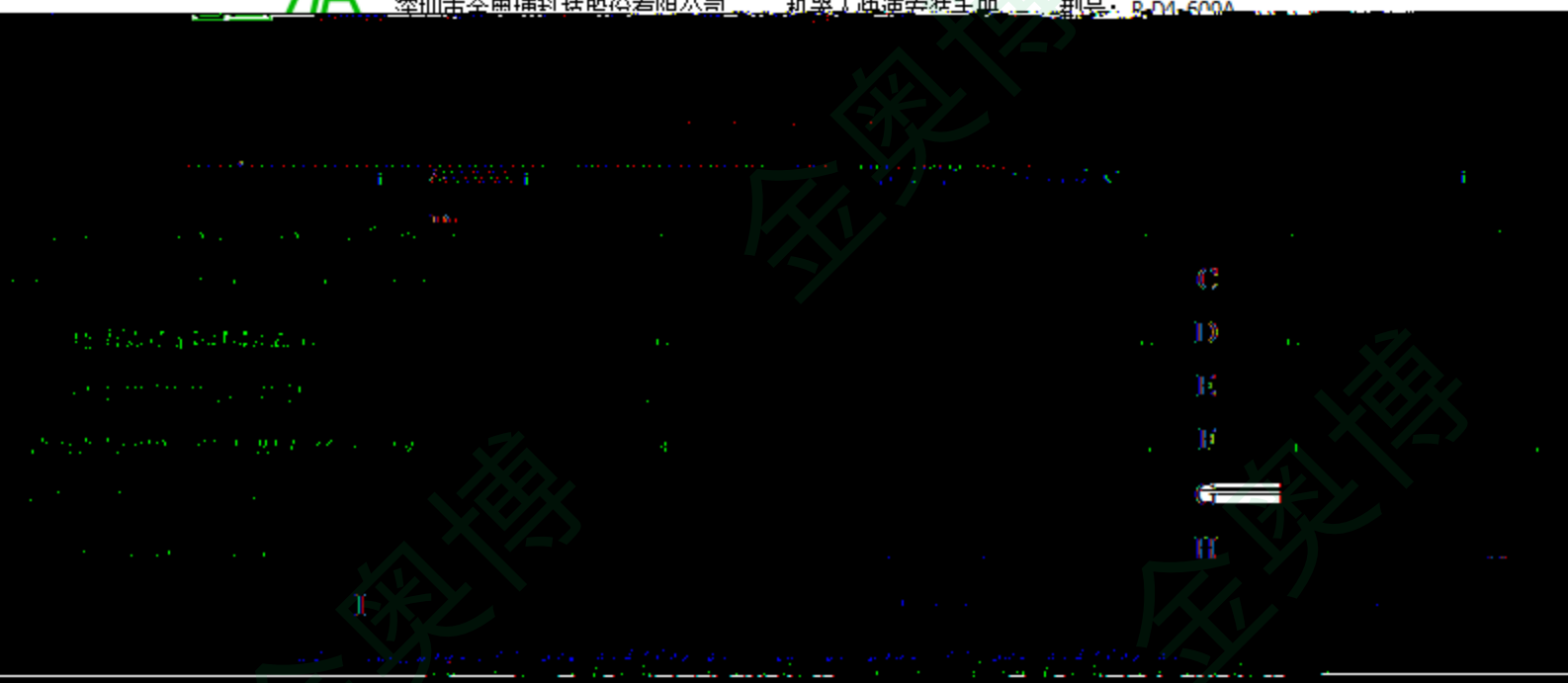
2）工作位置需满足机器人的最佳活动范围；

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







金奥博

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

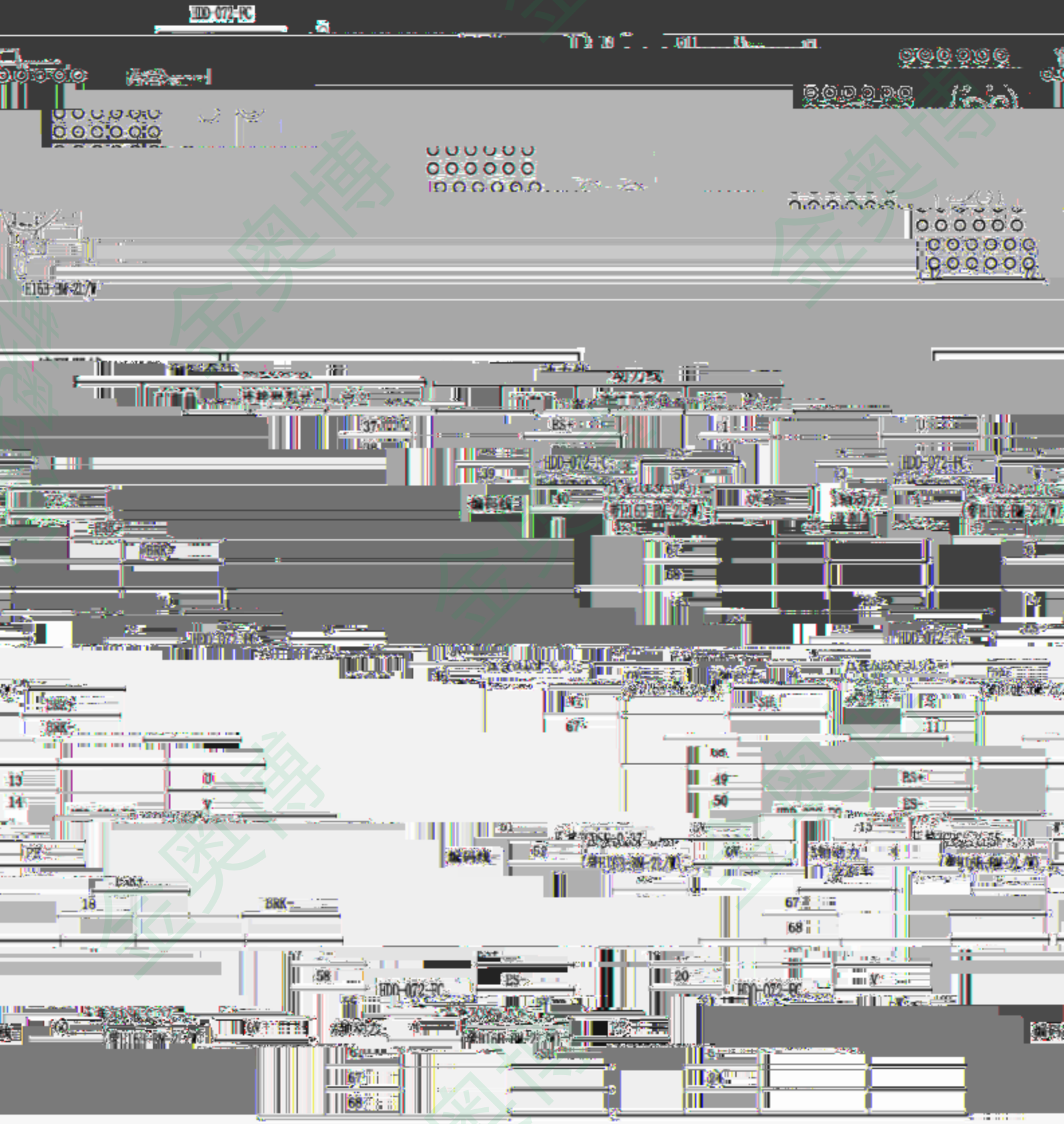
网站：http://www.kingexplorer.com

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

