金奥博

KING EXPLORER

机器人快速安装手册



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

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

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

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

4.2 附件二8

1. 总则

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

在安装、使用机器人之前，请务必熟悉手册的各项内容，了解机器人的基本特性，它将帮您正确设计机器人的安装与工作环境。

2. 产品介绍

该R-D4-1200B为VelociRaptor(迅猛龙)系列并联机器人，为经过强化设计的经典

间为1200mm。

民爆等行业。本型号机器人不适用于危险、污染、强腐蚀、高温等环境。

购买本商品包含的内容：

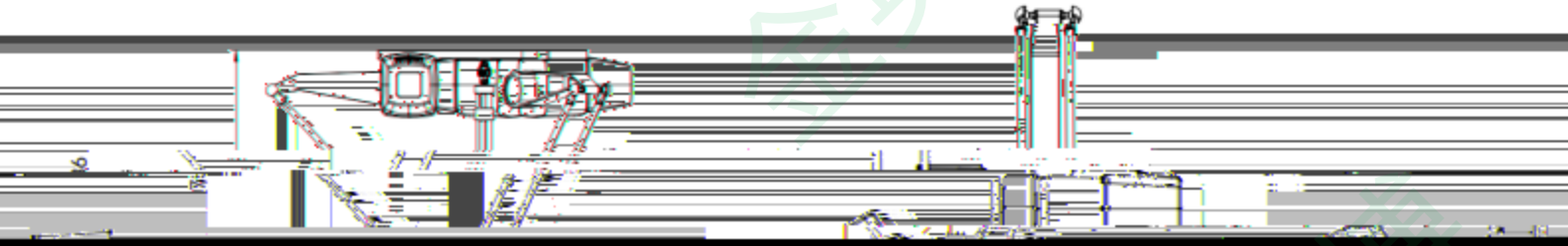
1）机器人本体（主动臂、从动臂、静平台、动平台、电机和减速机等）；

3）机器人机架（可选购）。

柜	
编程手册	
合格证书	
箱清单	

2	机器人电控
5	系统操作
6	产品出厂
7	发货装

2.2. 产品外形尺寸说明



轻巧，R-D4-1200B 机器人完全采用上置式电机，从而避免了电机和减速机的重量

在动平台上，以能达到更重的负载能力。　　完全作用



法兰输出孔位图　　安装孔位图

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。　　安

出方式：法兰输出（连接孔 6×M4 深 8）。　　输

出连接：可根据实际需要定做连接组件。　　输

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　　我

供其它连接方案参考或定做整体机架。　　为您提

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　　若

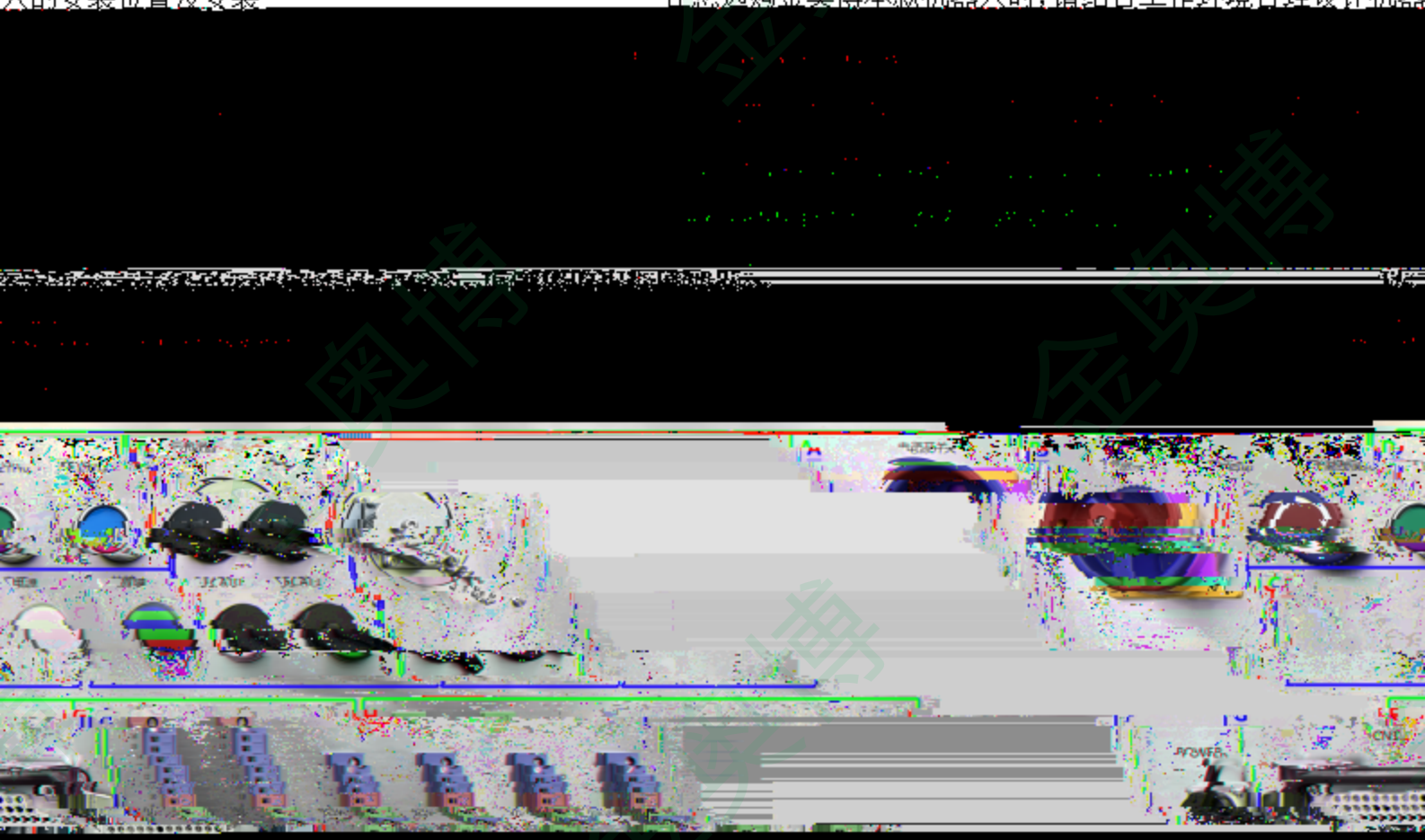
装尺寸（如：机器人线缆走向，电控柜最佳摆放位置等）。　　外部安

外，金奥博提供机器视觉、末端工具等必要配件的选型服务，在购买产品时提供　　品

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



位置	R-D4-1200B 配套电柜
C	电柜指示灯部分（电源、运行、故障）
D	电柜网络接口部分

3. 产品使用与安全说明

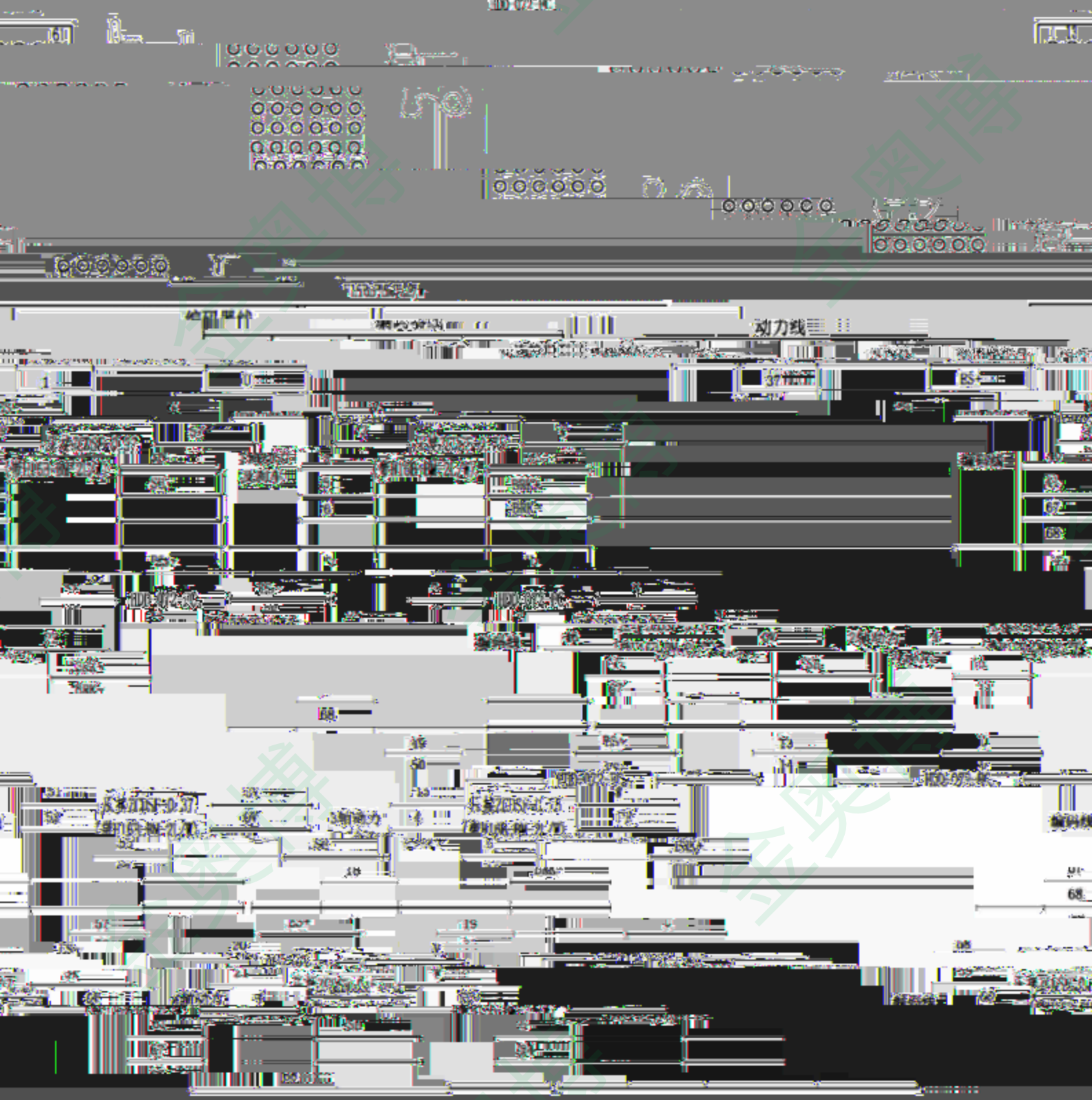
3.1. 产品的使用说明

在使用 R-D4-1200B 型号机器人前，请配套使用相匹配的电控柜，并在使用前仔细阅读《系统操作手册》的说明部分，严格按照说明进行操作。

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
作；
人士不得触碰操作
相两线制，必须接地；
2）电源需采用单
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
3）机器人外围必
动状态，在保证安全的情况下进行；
须停止机器人运动
停止机器人时应远离机器人活动范围，禁止错误操作；
4）操作者启动和

4. 附件

4.1附件一



4.2 附件二

