型号：R-D4-1200A

金奥博
KING EXPLORER

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

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

型号机器人的快速安装，基础使用说明，是针对客
文件仅适用于金奥博 R-D4-1200A 型号的机器人。
悉手册的各项内容，了解机器人的基本特性，它将
境。

1. 总则

本说明书为金奥博 R-D4-1200A 型
户的安装与使用的一款说明文件，该
在安装、使用机器人之前，请务必熟
帮您正确设计机器人的安装与工作环

2. 产品介绍

型机器人。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
实现先进的动力学前馈控制、轨迹前瞻预处理、高精度动态跟踪取放。工作空
0mm。

并联机构
位系统、
间为 120

品范围

-D4-1200A 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、
业。本型号机器人不适用于危险、污染、强腐蚀、高温等环境。
本商品包含的内容：
器人本体（主动臂、从动臂、静平台、动平台、电机和减速机等）；
器人电控柜（控制器、驱动器、IO 模块、电源等）；
器人机架（可选购）。

2.1. 产品

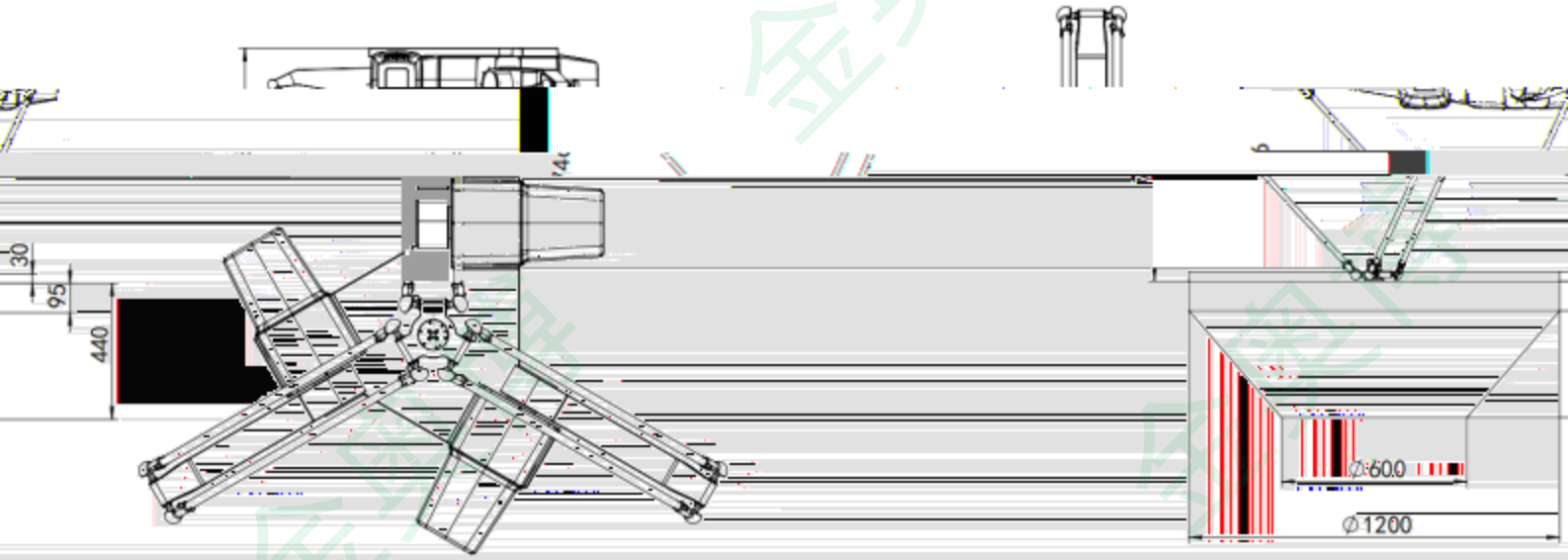
该 R-
民爆等行
购买
1）机
2）机
3）机

本产品的详细列表清单：

购买

1	机器人本体
2	机器人电控柜
3	
4	
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：

R-D4-1200A
3+1
1200
±0.05
±0.05
3
±180
AC220
2.6
16*DI/16*DO、1*Encoder、2*AI/2*AO
TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP
吊装
-20~45
15~85

型号	
轴数	
工作空间直径（mm）	
重复定位精度	XYZ（mm）
	C（°）
最大负载（kg）	
旋转角度（°）	
电源电压（V）	
额定功率（kw）	
I/O 接口	
通讯方式	
安装方式	
环境温度（℃）	
相对湿度（%rh）	

2.3. 产品功能性说明

全采用高精度进口伺服电机，为保证机器人的迅速特
完成时间最快可达 0.3 秒。

全采用高强度铝合金材料，在高频率高强度的工作环
。

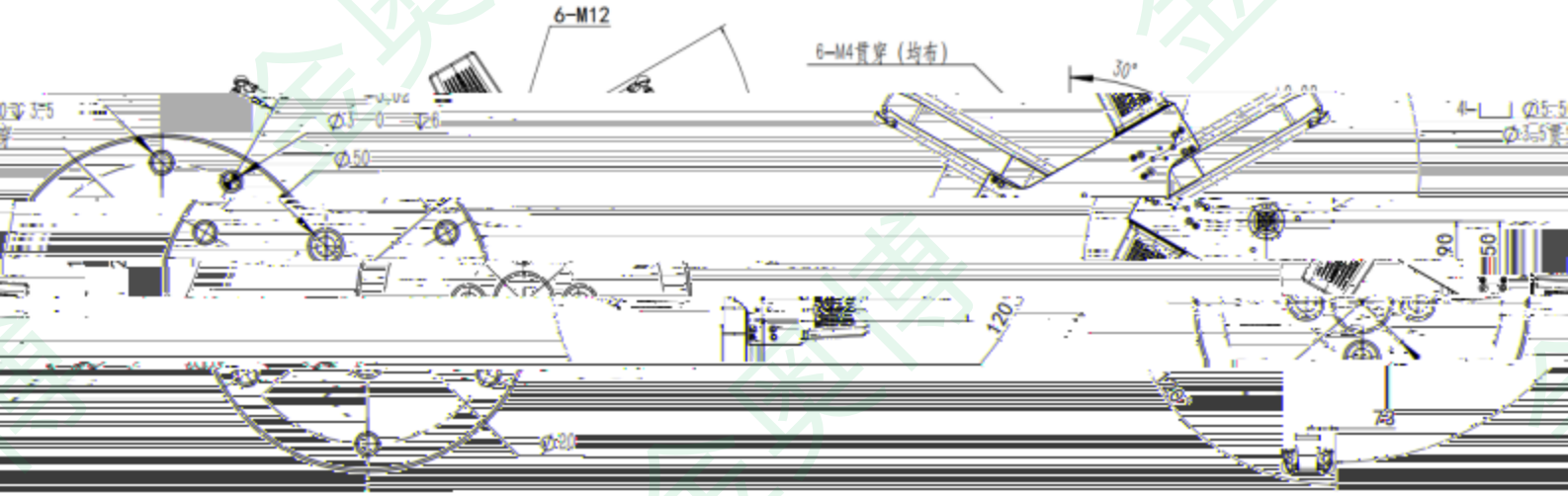
迅速：R-D4-1200A 机器人完
性提供强大依托保证。标准节拍

稳定：R-D4-1200A 机器人完
境中，能够保证机器人平稳运行

灵活：R-D4-1200A 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 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±0.05mm。同时机器人采用电机下置，从而避免了中间轴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-D4-1200A 机器人旋转精度可达±0.05°。

2.4. 产品安装说明



法兰输出孔位图　　安装孔位图

接。

工具末端与工作面保留 30~100mm 距离最佳。

6×M4 深 7）。

做连接组件。

式：三角连接。为了适应客户不同的需求，金奥博可整体机架。

人外框架，请与金奥博联系，我们将为您提供详细的向，电控柜最佳摆放位置等）。

末端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：吊装、三角孔位连接

安装高度：机器人原点位置下，

输出方式：法兰输出（连接孔 6

输出连接：可根据实际需要定做

我们提供了可供参考的连接形式为您提供其它连接方案参考或定做整

若客户根据场地自行设计机器人外部安装尺寸（如：机器人线缆走向

另外，金奥博提供机器视觉、末尽量详细的使用环境说明，我们将为

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；

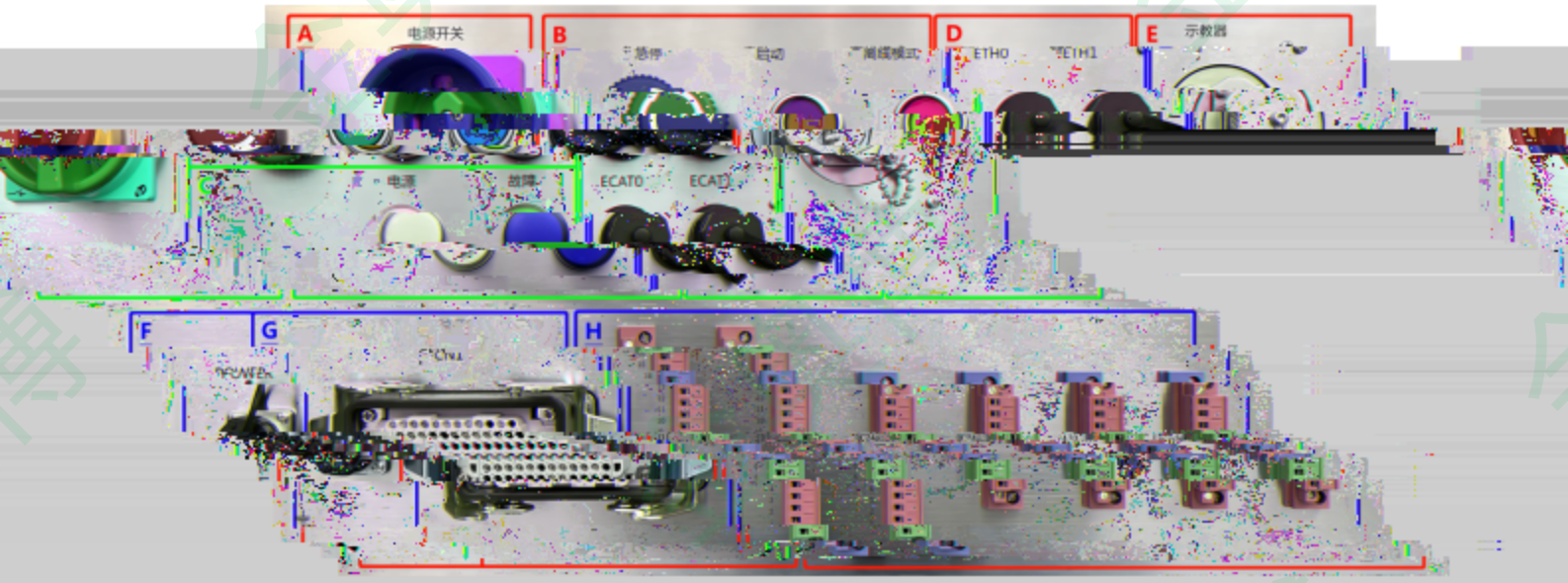
2）工作位置需满足机器人的最佳活动范围；

3）安装环境应避免与机器人活动空间干涉；

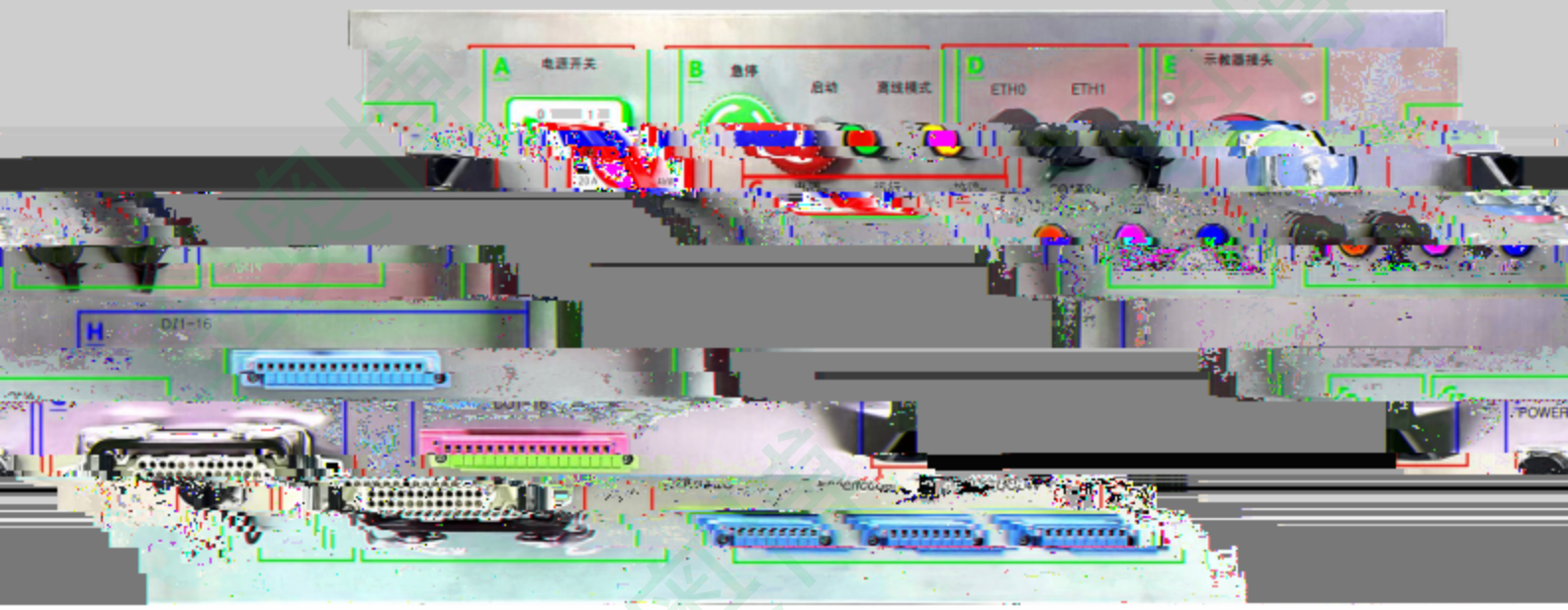
4）安装机架需要在固定地点打地脚螺栓，请确保场地环境许可。

2.6. 机器人配套电柜面板说明

配套电柜（一）：



配套电柜（二）：



4-1200A配套电柜
柜电源旋钮开关
（急停、启动、离线模式）
部分（电源、运行、故障）
柜网络接口部分
示教器接口部分
力插头部分（AC220V）
电机动力线编码器线插头部分

位置	R-D4
A	电
B	电柜按钮部分
C	电柜指示灯部
D	电
E	电柜
F	电柜电源动
G	电柜驱动器连接

3. 产品使用与安全说明

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；

4）操作者启动和停止机器人时应远离机器人活动范围，禁止错误操作；

5）机器人出厂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 0755-2697093

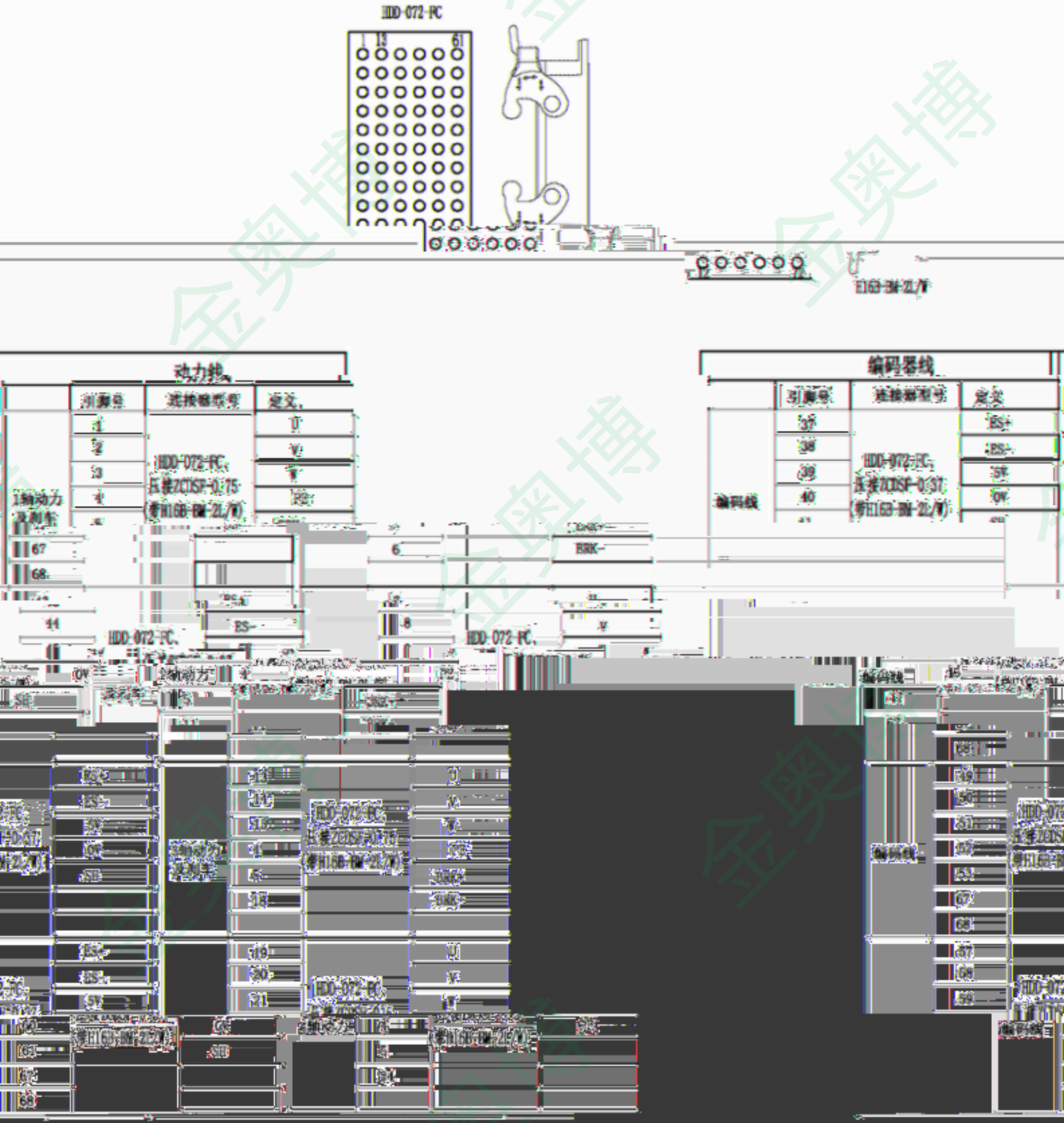
网站：http://www.kingexplorer.com

邮箱：king@kingexplorer.com

金奥博科技股份

4. 附件

4.1 附件一


HDD-072-FC
1
13
61
12
72
H16B-BM-2L/W
动力线
引脚号
连接器型号
定义
1
2
3
4
HDD-072-FC
压接ZCDSF-0.75
(带H16B-BM-2L/W)
U
V
W
PE
1轴动力
及刹车
67
68
6
BRK-
44
ES-
8
HDD-072-FC
编码器线
引脚号
连接器型号
定义
37
38
39
40
HDD-072-FC
压接ZCDSF-0.37
(带H16B-BM-2L/W)
ES+
ES-
5V
0V
编码线

4.2 附件二

