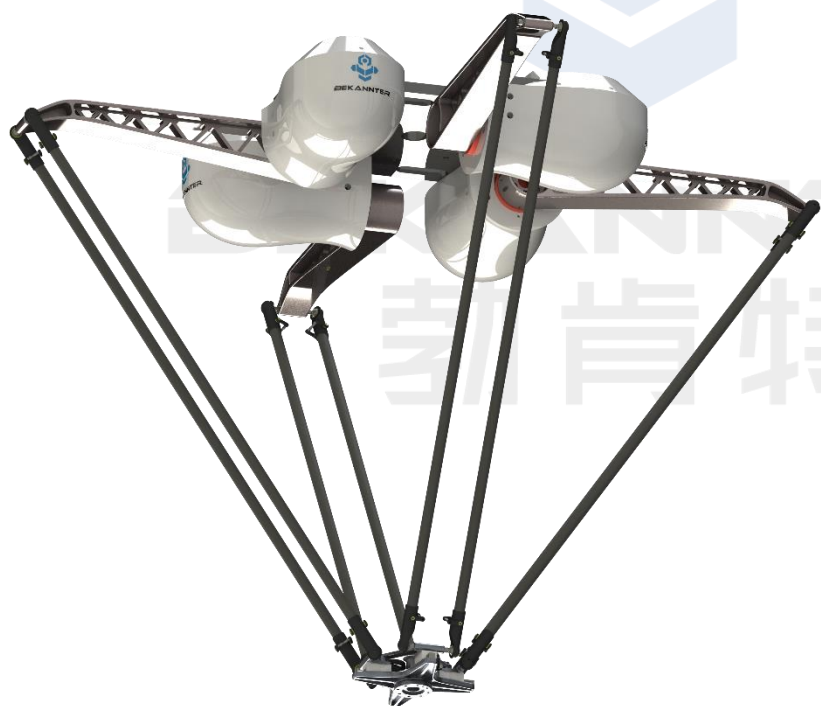




型号: BKT-QD-2000

机器人快速安装手册



目录

1. 总则 1

2. 产品介绍 1

2.1. 产品范围 1

2.2. 产品外形尺寸说明 2

2.3. 产品功能性说明 2

2.4. 产品安装说明 3

2.5. 安装注意事项 4

3. 产品使用与安全说明 5

3.1. 产品的使用说明 5

3.2. 产品的安全说明 5



BEKANNTER
勃肯特

1. 总则

本说明书为 BKT-QD-2000 型号机器人的快速安装说明，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 BKT-QD-2000 版本型号的机器。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

该型号机器人为 Delta 型并联 4 轴机器人，在臂展 2000 空间范围内能够实现快速抓取，达到四个自由度移动放置等功能。

2.1. 产品范围

该型号机器人适用于一般生产线产品的分拣、装箱、码垛等工作，适用于食品药品及零部件加工生产线。本机器人不适用于危险、污染、强腐蚀、高温等环境。

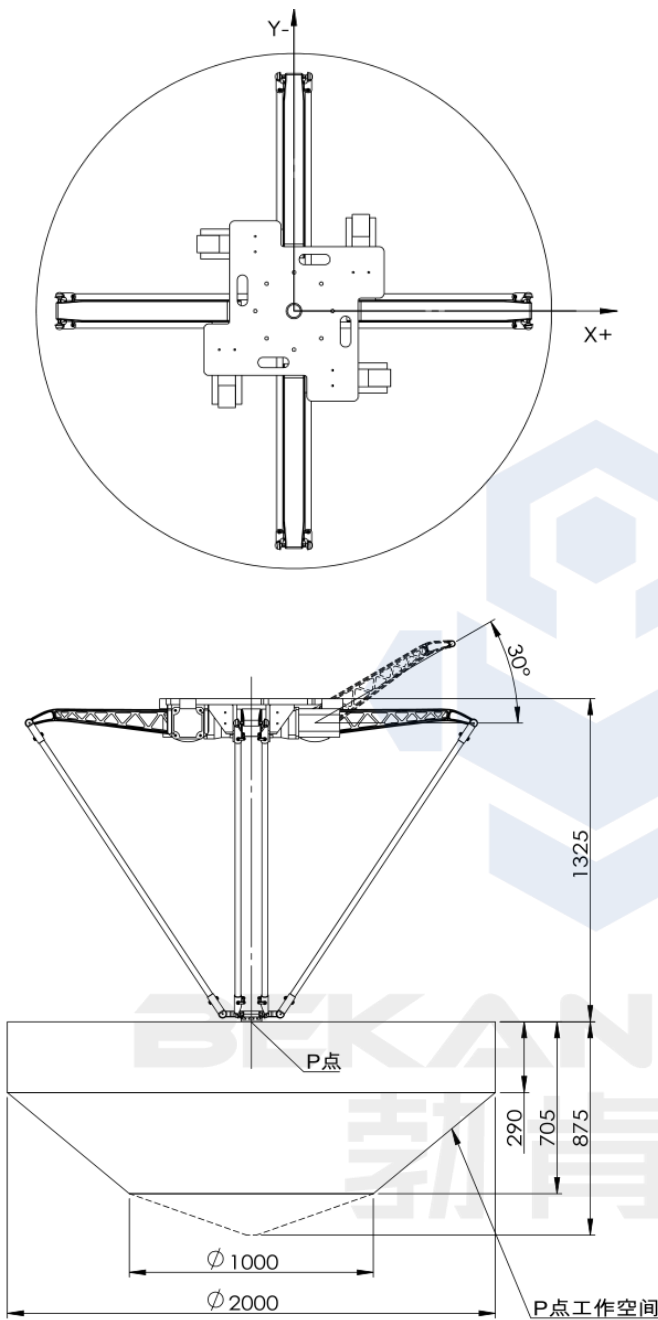
购买本商品包含的内容：

- 1、机器人本体（机器人机械部分组件、电机和减速机）；
- 2、机器人电控柜；
- 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（可选购）
4	机器人快速安装手册
5	系统操作手册
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



参数说明

载荷	
最大负载	30kg
功率	
整机功率	11KVA
输入电压	
三相五线制	AC380V
工作范围	
最大工作范围	2000mm
高度	
机器人初始安装高度	1325mm
节拍	
标准节拍	120 次/min (25/305/25) 负载 0.1kg
其它参数	
重复定位精度	±0.1mm
重量	110kg
轴数	4 轴
安装方式	吊装
适应温度	0℃~50℃

2.3. 产品功能性说明

Delta 4 轴系列机器人具有速度快、精度高、负载大的特点，下面从几个领域做说明：

High-speed Movement

高速运动：BKT-QD-2000 机器人为该系列臂展 2000 机器人的第一代产品，根据不同的工作要求可更换活动盘进行动作，标准节拍 120 次/分（25/305/25，负载 0.1kg）。

Stability

稳定性：BKT-QD-2000 机器人的整体刚度得到了提升，在高频率高强度的工作环境中，能够保证机器人平稳运行。

Load Characteristics

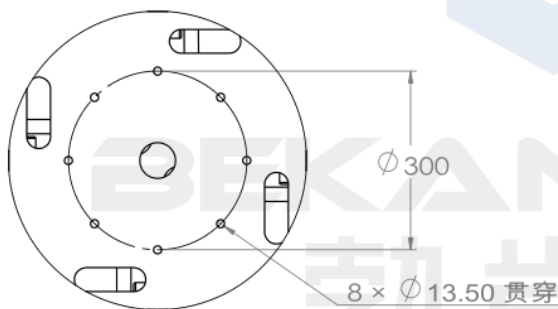
负载特性：勃肯特制造的并联机器人完全采用高精度进口伺服电机，为保证机器人的负载特性提供强大依托。

High Precision

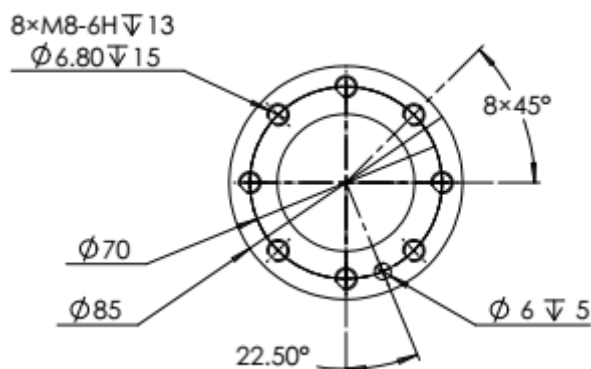
高精度：该型号 Delta 并联机器人由并联的四条大臂同时分担负载与误差，同时采用国际顶尖品牌减速机，保证机器人运动过程误差降到最小。

2.4. 产品安装说明

安装孔位图



法兰输出孔位图



安装说明

安装方式

吊装、环形孔位连接

安装范围

最大接触安装范围 Ø500mm

安装高度

机器人安装初始位置与工作面保留 30~100mm 距离最佳

输出方式

法兰输出（连接孔 8×M8 深 13）

输出连接

可根据实际需要定做连接组件

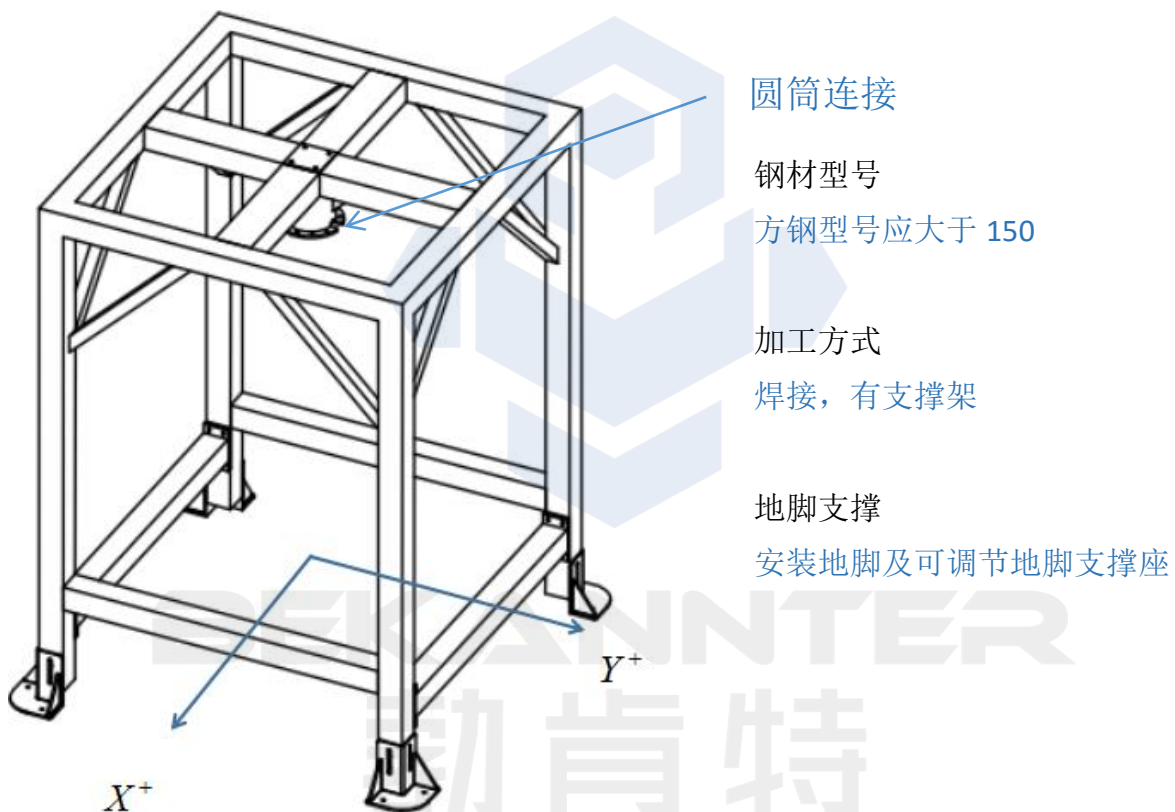
为了给客户提供更多的选择方案，我们提供可供选择的两种活动盘：固定式和可旋

转式。其中，固定式活动盘适合高速大负载的简单搬运、码垛等工作；可旋转活动盘提供 $\pm 90^\circ$ 的旋转角度，为您的设计方案提供更多的选择。

机器人安装机架，我们提供了可供参考的连接形式。为了更好的满足客户需求，勃肯特可为您提供最佳的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，请与勃肯特联系，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）。

另外，勃肯特提供部分商品的选型服务，在购买商品时提供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

在您选购勃肯特本款机器人时，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。

3. 产品使用与安全说明

3.1. 产品的使用说明

在购买 BKT-QD-2000 型号机器人时，请配套选购相匹配的电控柜，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。

机器人质量大、速度快，在运行过程中可能会执行一些意外的运行轨迹，冲撞或损坏机器人工作范围内的其它设备。

机器人在运行过程中不能随意触碰或人为设置障碍物，如若出现故障或需要维修请与勃肯特联系。

3.2. 产品的安全说明

购买勃肯特机器人后，请严格按照《系统操作手册》进行操作，其中说明了操作人员应遵守的安全原则与规程。在使用机器人和外围配套系统时，请充分考虑并设置安全防护措施。下面列举出一般性的安全条例，对于一般不可能发生的行为不做说明，用户应当结合现场情况制定相应的安全守则。

- 操作人员必须经过相关技术培训，勃肯特提供相应的技术培训与指导，非专业人士不得触碰操作；
- 电源需采用三相五线制，必须接地；
- 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；
- 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；
- 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勃肯特技术人员，若私自拆装导致的机器人非正常运转或造成人员伤亡，勃肯特对此不负有责任。

勃肯特联系方式

业务联系电话 400 600 6093

网站: www.bekanter.com.cn

邮箱: info@bekanter.cn



勃肯特网站