

SCARA-Roboter DOBOT M1 Pro. Multiflexibler Industrieroboter für Pick and Place.



 **VARIOBOTIC**
endless possibilities

Druckfehler und technische Änderungen vorbehalten, Stand: 04/2023

Der Industrieroboter DOBOT M1 Pro ist schnell, präzise und zuverlässig. Ob für Pick and Place, Dispensen, Vereinzeln oder Sortieren in einem Labor, mit seinen vier Achsen kommt er in unterschiedlichsten Anwendungen zum Einsatz. Er ist robust, schnell, braucht wenig Platz, hat eine hohe Wiederholgenauigkeit und ist neben einer einfachen Bedienung der vermutlich preiswerteste Einstieg in dieser Roboterklasse. Durch kurze Amortisationszeiten bietet er besonders dem Klein- und Mittelstand die Möglichkeit einer kosteneffizienten Automatisierung.

Wir sind für Sie per Mail und zu unseren Öffnungszeiten Montag – Freitag 8:30 – 16:30 Uhr telefonisch erreichbar.

 **0731 850722 00**

 **info@variobotic.de**

 **www.variobotic.de**



DOBOT M1 Pro.

Technische Daten.

| | |
|---|------------------------------|
| Anzahl der Achsen | 4 |
| Max. Traglast | 1.5 kg |
| Reichweite | 400 mm |
| Wiederholgenauigkeit | ± 0.02 mm |
| Temperaturbereich | 0° C - 40° C |
| Abmessung Fuß | 230 mm x 175 mm |
| Gewicht ohne Tools | 15.7 kg |
| Software | DobotStudio Pro |
| Programmierung | Blockly, LUA, SDK (Python 3) |
| Schnittstellen | TCP/IP, Modbus TCP |
| Stromversorgung | 100 V - 240 V AC, 50/60 Hz |
| Nennspannung | 48 VDC |
| Nennleistung | 192 W |
| Max. Strom pro Ausgang / gesamt über alle Ausgänge | 0.5 A / 2 A |
| Max. Ausgangsstrom zwischen 24 V und GND Anschluss | 2 A |
| Elektrische Ausführung | PNP |

| | | |
|-----------------------------|----------------------|---------------|
| Bewegungsbereiche | J 1 (Hinterarm) | ±85 ° |
| | J 2 (Vorderarm) | ±135 ° |
| | J 3 (Z-Hub) | 5 mm ~ 245 mm |
| | J 4 (Rotationsservo) | ±360 ° |
| Max. Geschwindigkeit | J 1 (Hinterarm) | 180° / s |
| | J 2 (Vorderarm) | 180° / s |
| | J 3 (Z-Hub) | 1000 mm / s |
| | J 4 (Rotationsservo) | 1000° / s |

| | | |
|--------------------------------|-------------------------------|----|
| Schnittstellen an Basis | Digitale Eingänge | 16 |
| | Digitale Ausgänge | 16 |
| | Ethernet | 2 |
| | USB | 2 |
| | Encoder Eingang (ABZ-Encoder) | 1 |
| Schnittstellen am Arm | Digitale Eingänge | 4 |
| | Digitale Ausgänge | 4 |
| | RS 485 (Modbus RTU) | 1 |

Lieferumfang

DOBOT M1 Pro Industrieroboter
Netzwerkkabel
Flanschadapter
Not-Aus
Netzteil
Werkzeugset
Dokumentation (Lieferumfang, Schnellstartanleitung, etc.) - englisch/chinesisch
(Vakuumpumpe im Lieferumfang nicht enthalten)

