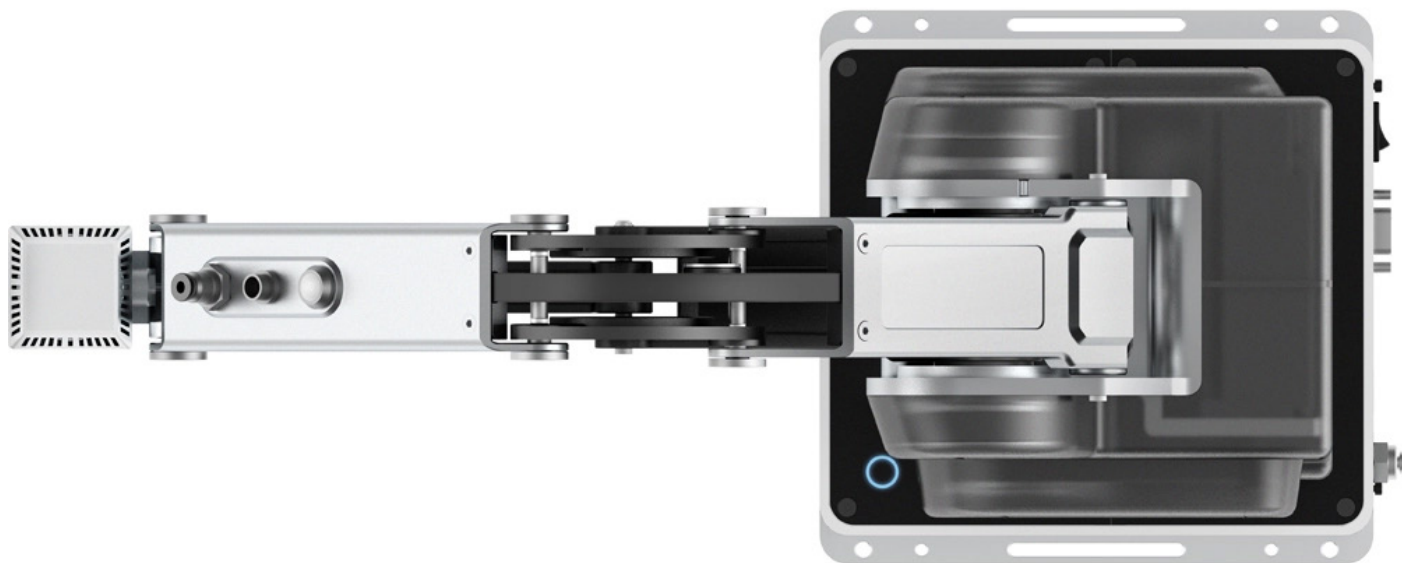


DOBOT MG 400



Especificaciones:

Nombre	DOBOT MG400
Modelo	DT-MG400-4R075-01
Brazos robóticos colaborativos	Tipo 1
Numero de ejes	4
Carga útil Máxima	0.500 kg (Max. 750 g)
Radio de trabajo	440 mm
Repetibilidad	± 0.05 mm
Grados de Libertad 4	J1 $\pm 160^\circ$ J2 $-25^\circ \sim 85^\circ$ J3 $-25^\circ \sim 105^\circ$ J4 $-360^\circ \sim +360^\circ$





Velocidad máxima de articulación	J1	300 °/s
	J2	300 °/s
	J3	300 °/s
	J4	300 °/s
Voltaje nominal	100 ~ 240 V CA, 50/60 Hz	
Potencia nominal	150W	
Interfaces de comunicación	TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU	
Instalación	Escritorio	
Peso	8 kg	
Tamaño base	190 mm × 190 mm	
Ambiente de trabajo	0° ~ 40°	
Software	DobotStudio 2020, SCStudio	
Interfaces de E/S y codificador	16 puertos digitales de salida con voltaje de 24V. 16 puertos digitales de entrada con voltaje a 24V. Codificador incremental ABZ (diferencial)	
Interfaz End IO	2 puertos digitales de salida con voltaje de 24V. 2 puertos digitales de entrada con voltaje a 24V.	
Potencia nominal	150W.	
Puertos Ethernet	2	
Puertos USB 2.0	2	
Rango de temperatura	Temperatura de almacenamiento: -25°~ 55° Temperatura de trabajo: 0°~ 40°	

