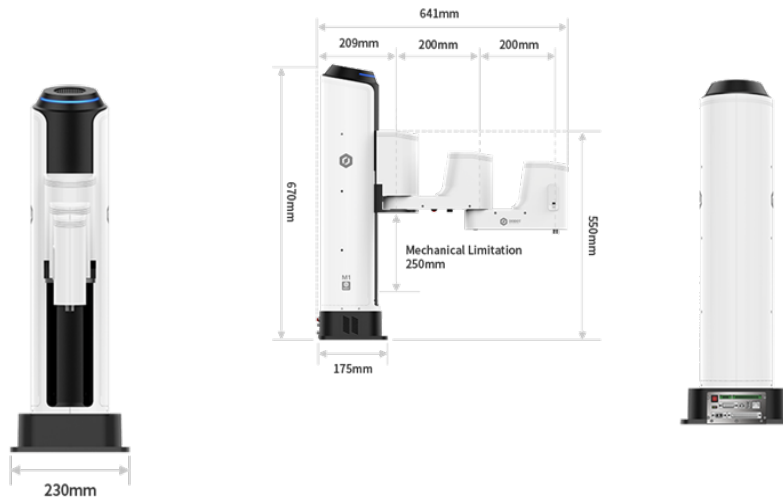


# DOBOT M1 PRO



## Especificaciones:

Carga útil		1.5 kg
Radio de trabajo		400 mm +/- 5%
Repetibilidad		0.02 mm ± 5%
Energía		100~240VCA, 50/60Hz
Comunicación		TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU
Rango de movimiento	J1	±85°
	J2	±135°
	J3	5 mm ~ 245mm
	J4	±360°
Velocidad máxima	J1	180°/s
	J2	180°/s
	J3	1000mm/s
	J4	1000°/s
Robot Scara		4° de Libertad





	Tipo	Limitación mecánica	Limitación de software
Brazo trasero	-90°- 90°	-85°- 85°	Magnitud máxima
Antebrazo	- 140°-140°	140°-140°	-135°- 135°
Tornillo eje Z	0mm- 250mm	0mm- 250mm	10mm- 235mm
Efecto final	Rotación ilimitada	-360°- 360°	
Función colaborativa		Admite detección de colisiones sin sensores y enseñanza y reproducción	
Interfaz de comunicación		Ethernet, RS-232C	
Interfaces de E/S		- 16 puertos digitales de salida con voltaje de 24V.	
		- 16 puertos digitales de entrada con voltaje a 24V.	
Interfaz End IO		- 4 puertos digitales de salida con voltaje de 24V.	
		- 4 puertos digitales de entrada con voltaje a 24V.	
		- 1 RS485 (Modbus_RTU)	
Potencia nominal 192W.			
2 Puertos Ethernet			
2 Puertos USB 2.0			
Estudio de software		M1	
Sistema		Linux	

