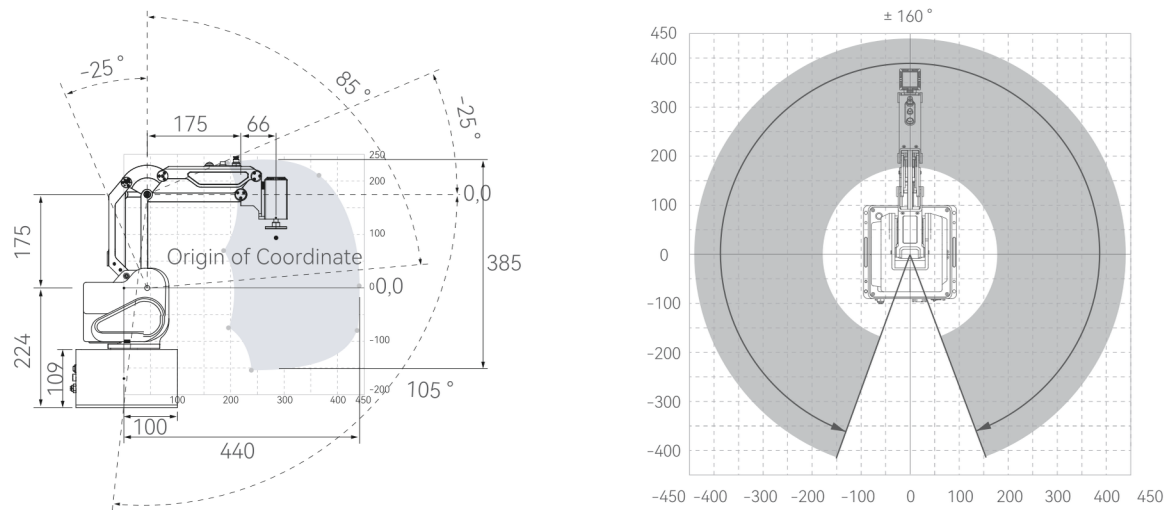


Specyfikacja produktu



Model	MG400	
Liczba Osi	4	
Udźwig	500 g (Max 750 g)	
Promień roboczy	440 mm	
Powtarzalność	±0.05 mm	
Zakres Ruchu	J1	±160°
	J2	-25° do 85°
	J3	-25° do 105°
	J4	-360° do 360°
Maksymalna prędkość przegubu	J1	300°/s
	J2	300°/s
	J3	300°/s
	J4	300°/s
Zasilanie	100 to 240V AC, 50/60 Hz	
Napięcie Znamionowe	48V DC	
Pobór Mocy	150W	
Interfejs komunikacyjny	TCP/IP, Modbus TCP	
Sposób montażu	Desktop	
Waga	8 kg	
Wymiary podstawy	190 mm × 190 mm	
Środowisko Pracy	0° do 40° C	
Oprogramowanie	DobotStudio Pro, SCStudio	



 www.gmautomatyka.pl
 Krzysztof Borek
Inżynier sprzedaży
 kborek@gmautomatyka.pl
 +48 537 672 757



Dane rejestrowe: ul.
Sikorska 51, 32-300
Olkusz

NIP: 6492306557
REGON: 365613777
KRS: 0000641376

Hala Produkcji i Montażu: ul.
Sikorka 51 32-300 Olkusz

Biuro Projektowe:
ul. Nowohucka 17
31-573 Kraków

Dystrybutor rozwiązania w Polsce:



DOBOT MG400

MG400 to lekkie ramię robotyczne klasy biurkowej, którego powierzchnia podstawy jest mniejsza niż kartka A4. Zaprojektowane z myślą o elastycznym wdrożeniu, łatwej obsłudze i bezpiecznej współpracy z człowiekiem, MG400 sprawia, że automatyzacja staje się przystępna nawet w przypadku zróżnicowanej i małoseryjnej produkcji. Dzięki udźwigowi 750 g, zasięgowi 440 mm, funkcji prowadzenia ręcznego (drag-to-teach) oraz wykrywaniu kolizji, MG400 idealnie sprawdza się w lekkich aplikacjach biurkowych i przy szybkim wdrażaniu na liniach produkcyjnych.

Kompaktowy robot klasy przemysłowej

MG400 to kompaktowa konstrukcja z wbudowanym sterownikiem w obudowie robota, zajmująca jedynie 190 × 190 mm powierzchni. Dzięki temu z łatwością integruje się z każdym środowiskiem produkcyjnym. Jeśli masz miejsce wielkości kartki A4 – MG400 jest gotowy do działania.



Osiągi klasy przemysłowej

MG400 jest wyposażony w serwosilniki z wysokoprecyzyjnym enkoderem absolutnym, autorski napęd serwo oraz kontroler, co pozwala osiągnąć powtarzalność na poziomie $\pm 0,05$ mm. Dzięki zastosowaniu algorytmu tłumienia drgań na poziomie kontrolera, przy jednoczesnym zachowaniu dokładności trajektorii przestrzennej podczas ruchu wieloosiowego, czas stabilizacji powtarzalności został skrócony o 60%, a drgania resztkowe zredukowane aż o 70%.



Prostota oznacza wydajność

Koncepcja prostoty została uwzględniona na każdym etapie projektowania robota, dzięki czemu automatyzacja staje się znacznie łatwiejsza do wdrożenia dla małych i średnich przedsiębiorstw.

Krótszy czas wdrożenia.

MG400 to elastyczne i łatwe do wdrożenia rozwiązanie dzięki kompaktowej budowie oraz akcesoriom typu plug-and-play.



Krok 1



Krok 2



Krok 3



Krok 4

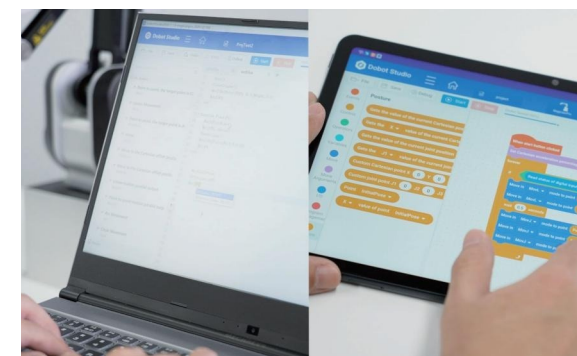
Więcej opcji programowania.

Dzięki funkcji prowadzenia ręcznego (drag-to-teach), programowaniu graficznemu oraz możliwości użycia skryptów Lua, MG400 jest łatwy do opanowania zarówno dla początkujących, jak i doświadczonych operatorów.



Wyższa wydajność programowania.

Intuicyjny interfejs programowania oraz interaktywny, prowadzący użytkownika design znacząco zwiększają efektywność pracy i obniżają próg wejścia do świata robotyki.



Wyższa wydajność debugowania

Dzięki zastosowaniu algorytmu dynamicznej kompensacji grawitacji, prowadzenie MG400 ręką jest wyjątkowo płynne, proste i wydajne – pozwalając skrócić czas programowania robota nawet o 80%.

