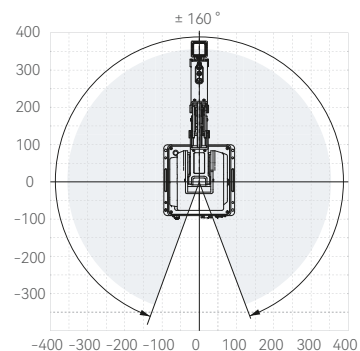
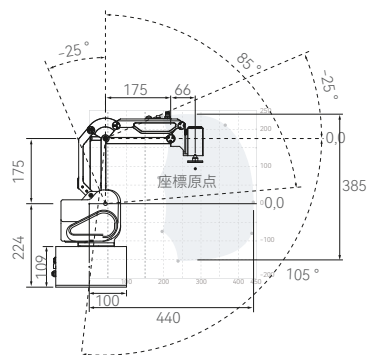


製品仕様



モデル	MG400	
軸の数	4	
積載量	500 g (最大750 g)	
作業半径	440 mm	
繰り返し精度	±0.05 mm	
可動範囲	J1	±160°
	J2	-25° ~ 85°
	J3	-25° ~ 105°
	J4	-360° ~ 360°
最大ジョイント速度	J1	300°/秒
	J2	300°/秒
	J3	300°/秒
	J4	300°/秒
電源	100~240V AC、50/60 Hz	
定格電圧	48V DC	
消費電力	150W	
通信インターフェース	TCP/IP, Modbus TCP	
設置に適した場所	デスクトップ	
重量	8 kg	
土台寸法	190 mm × 190 mm	
動作環境	0°~40°C	
ソフトウェア	DobotStudio Pro, SCStudio	



DOBOT MG400

MG400は設置面積がA4用紙よりも小さい、軽量デスクトップグレードロボットアームです。MG400は柔軟な導入、使いやすさ、安全に協調ができるように設計されており、安価にオートメーションを可能にし、さまざまな小バッチ生産シナリオで利用できます。MG400は750 gの積載量、440 mmの最大リーチ、ドラッグティーチングと衝突検出機能を備えるため、軽量のデスクトップアプリケーションや生産ラインへの迅速な導入に最適です。

デスクトップグレードのコンパクト

MG400は制御ボックスをマシン本体に統合したコンパクトな設計で、設置面積はわずか190 mm x 190 mmで、あらゆる生産環境に簡単に導入できます。MG400はA4用紙1枚のスペースがあれば、どこにでも設置できます。



産業グレードの性能

MG400は高精度アブソリュートエンコーダー、独自のサーボドライブ、コントローラーを採用したサーボモーターを搭載することで、±0.05 mmの繰り返し精度を達成しています。

コントローラーレベルで振動抑制アルゴリズムを導入することで、ロボットの多軸動作の空間軌道精度を確保する条件において、繰り返し精度幅の安定化時間を60%高速化し、残留振動を70%低減しています。



シンプルさは生産性を意味する

シンプルな設計コンセプトがロボットのあらゆる側面に組み込まれることで、中小企業がオートメーションを簡単に始めることができます。

導入時間の短縮。

MG400はプラグ&ブレイクアクセサリによる統合されたコンパクトなデザインで、柔軟かつ簡単に導入可能です。



ステップ1



ステップ2



ステップ3



ステップ4

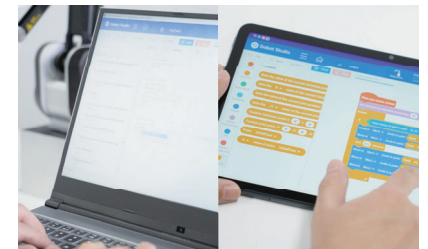
多くのプログラミングオプション。

ドラッグティーチング、グラフィカルプログラミング、Luaスクリプトプログラミングを使って、さまざまなレベルのプログラミングスキルを持つオペレーターがMG400を簡単に操作できます。



高いプログラミング効率。

直感的なプログラミングインターフェースと、ガイド付き対話型デザインにより、プログラミング効率が大きく向上し、ロボットアプリケーションの敷居が低くなっています。



高いデバッグ効率。

ロボットの動的重力補償アルゴリズムによってサポートされているMG400のハンドヘルドティーチングはスムーズ、簡単、効率的で、ロボットプログラミング時のティーチング時間を最大80%短縮することができます。

