



---

# DOBOT M1 PRO SCARA 協働ロボットアーム

---



DOBOT M1 PRO は、軽工業向けに設計された、軽量で費用効果の高いフルセンシング型ヒューマンマシンコラボレーションロボットアームです。M1 PRO は、高精度、広い動作範囲、完全な機能を備えています。エンドの繰り返し精度は 0.02mm に達し、最大アームスパンは 400mm。工業用溶接、視覚認識ソーティング、PCB プラグインなどの機能を搭載し、さまざまな組立ラインの作業に完全に適合します。M1 PRO は二次開発をサポートし、ユーザーに幅広い使用スペースを提供します。

## 軽工業向けの費用効果の高い、スマートな協働ロボットアームを作り出すための革新的な構造開発

電気制御盤に組み込まれた一体型の機械設計により、接続や配線の煩わしさがなくなり、サーボドライブと制御システム間の作業効率を大幅に高めます。

ロボットの上腕と前腕の軽量構造設計により、ロボットはより安定して動作し、より柔軟かつ高速に移動し、さまざまなアプリケーションに最適です。

制御精度を大幅に向上させ、低速時のロボットのジッター現象を効果的に低減するために、より高い精度とより強力な干渉防止能力を備えたエンコーダを採用しています。

## より強力な機能、より安定したパフォーマンス、より幅広いアプリケーションを備えた、DOBOT の成熟スマート産業用コントローラーアーキテクチャの採用

より感度の高い衝突検出および牽引式教示機能により、ロボットはより多くのコラボレーション属性を得ることができます。

インクリメンタル差動エンコーダインターフェースを追加して、ダイナミックキャプチャおよびダイナミックトラッキングアプリケーションを拡張します。

連続軌道補間をサポートし、動きがより均一になり、軌道がよりスムーズになり、ポイントと接着剤の塗布を「細心の注意を払って行う」必要がなくなります。

マルチスレディングや動作中の IO 制御などの並列処理をサポートし、ロボットの移動テンポを効果的に短縮します。

## より簡潔でユーザーフレンドリーな操作

APP プログラミングとデバッグをサポートし、携帯電話や PAD などのスマート端末から直接制御できます。

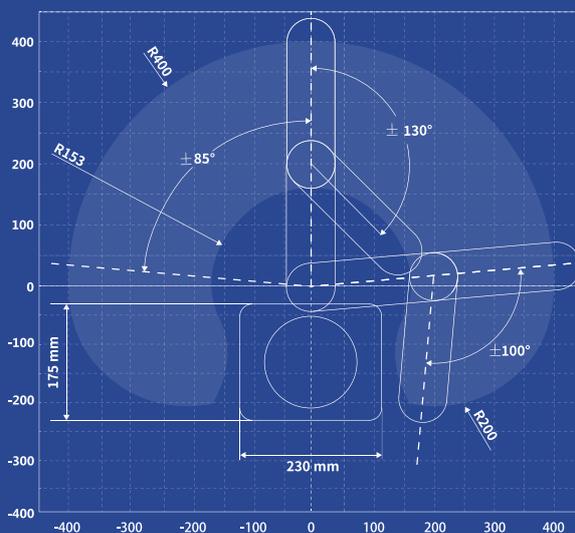
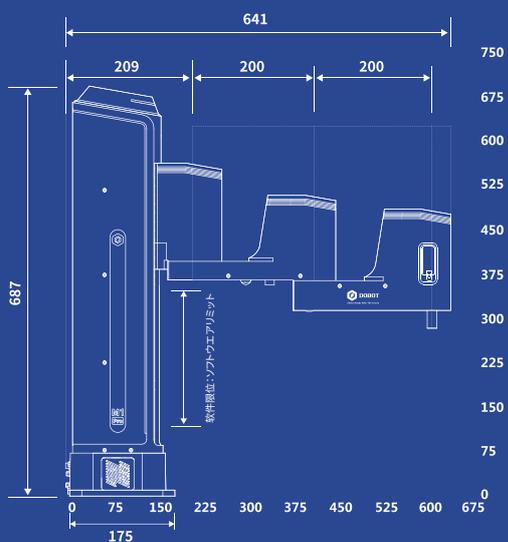
革新的なプログラミングとインタラクティブなインターフェース、高効率の監視、デバッグを実現しています。

ユーザーによる二次開発、リモートコントロールをサポートし、より多くの可能性を拡張します。

# M1 PRO



## 作業範囲

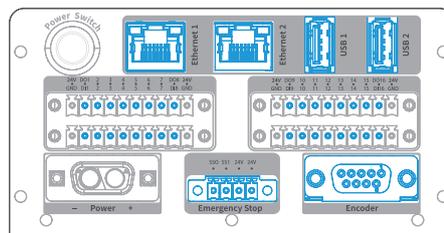
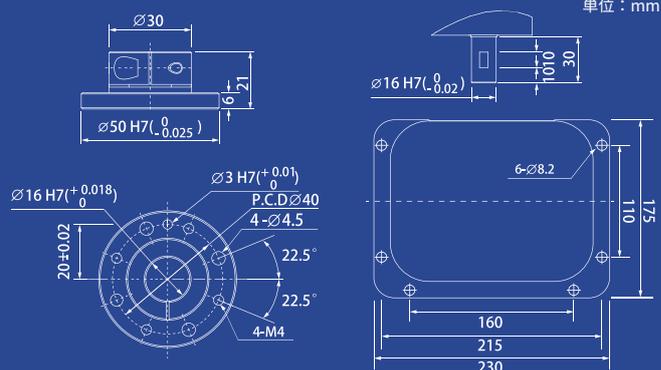


# 仕様



製品名	M1 Pro	
アーム長	400mm	
定格可搬質量	1.5kg	
最大移動範囲	カテゴリ	ソフトウェアリミット
	上腕	-85° ~ 85°
	前腕	-130° ~ 130°
	Z軸ボールネジ	5mm ~ 245mm
	先端の旋回	-360° ~ 360°
最大移動速度	上腕と前腕の関節速度	180° /s
	上腕と前腕の合成速度	2000mm/s
	Z軸速度	1000mm/s
繰り返し精度	± 0.02mm	
電源	100V ~ 240V AC、50/60Hz	
通信ポート	Ethernet、RS-232C、Modbus	
I/O	16Ch デジタルアウトプット 16Ch デジタルインプット	
制御ソフトウェア	M1Studio	
オペレーティングシステム	Linux	

## ベース取付穴



ベースポート		先端インターフェイス	
デジタルインプット	16	デジタルインプット	4
デジタルアウトプット	16	デジタルアウトプット	4
Ethernet	2		
USB2.0	2		
エンコーダーインプット	1		
緊急停止ポート	1		