

Technische Daten – DOBOT M1

Anzahl Achsen	4	
max. Traglast	1.5 kg	
max. Reichweite	Radius 400 mm	
Wiederholgenauigkeit	+/- 0.02 mm	
Geschwindigkeit	Z-Achse	bis zu 1000 mm/sec
	X-/Y-Linearbewegung	Bis zu 2000 mm/sec
	Achsen radial	180°/sec
Bewegungsbereich	Z-Achse	max. 225 mm (durch Softwareanschläge auf 10-235 mm Hub begrenzt)
	Arm 1	max. +/- 90° (durch Softwareanschläge auf +/- 85° begrenzt)
	Arm 2	+/- 135°
	Endeffektor	+/- 360°
Stromversorgung	100~240V AC, 50/60 Hz	
	48V DC, 10 A	
	480 W max.	
Schnittstellen	Ethernet, RS-232	
Abmessungen	230 mm x 634 mm x 688 mm	
Temperaturbereich	5°C – 40°C	
Software	M1Studio, DOBOTStudio 2020 – Windows	
Steuerung	integriert in Fuss	
I/O	NPN-schaltend	
I/O in Base	Stromversorgung für externe Geräte	24V DC, 2 A
	digitale Eingänge 0V, 24V/<100mA	4
	digitale Ausgänge 0V, 24V/2mA	2
	Not-Aus 0V, 24V/2mA	2
	Schnittstellen	RS-232 CAN bus RS-422 Ethernet RJ45
I/O am Endeffektor	digitale Eingänge 0V, 24V/<100mA	4
	digitale Ausgänge 0V, 24V/2mA	4
	Analog-Digital-Umsetzer 0-10V/10mA	2

Erweiterungsmodul (separat erhältlich)	Stromversorgung für externe Geräte	24V DC, 3 A
	digitale Eingänge 0V, 24V/<100mA	16
	digitale Ausgänge 0V, 24V/2mA	16
	I/O 3.3V nutzbar als RS-232	3
	Analog-Digital-Umsetzer 0-10V/10mA	4
	Digital-Analog-Umsetzer 0-10V/10mA	2
	Schnittstellen	RS-485 CAN bus RS-422

