



# DOBOT MG400

超小型デスクトップ式ロボットアーム  
A4紙一枚のスペースにも設置可能

DOBOT MG400 は、超小型デスクトップ式ロボットアームであり、設置に必要な底面積は A4 サイズ以下で OK です。携帯性、設置性、操作性に優れ、安全性が高いなどの特徴により、多目的で小ロットの自動化製造現場のニーズに対応します。最大可搬質量・500g、440mmのアームサイズで、デスクトップ環境での作業に最適です。ダイレクトティーチング、衝突検出機能などのマン・マシン協働機能、そして持ち運びやすく設置しやすいという特徴により、製造ラインの即戦力となります。製造自動化、スマート化を推し進める上でコストパフォーマンスに優れたロボットアームです。



## パラメータ詳細

製品名	DOBOT MG400	
製品型番	DT-MG-P4R07-01I	
ロボットアーム軸数	4	
定格可搬質量	500g	
アームリーチ	440mm	
繰り返し精度	±0.05 mm	
関節 可動範囲	J1	±160°
	J2	-25° ~ 85°
	J3	-25° ~ 105°
	J4	-360° ~ +360°
関節 最大速度	J1	300°/s
	J2	300°/s
	J3	300°/s
	J4	300°/s
電源	100~240V AC、50/60Hz	
定格電圧	48V	
定格出力	150 W	
通信方法	TCP/IP、Modbus TCP	
取付方法	デスクに設置可能	
本体重量	8 kg	
ベース寸法	190mm × 190mm	
稼働環境	0°C~40°C	
ソフトウェア	DobotStudio 2020、SCStudio	

## 設置スペース極小

MG400 は、製造スペースを最大限に活用し、製造現場に簡単に統合できるよう、本体とコントローラ一体型のコンパクト設計を採用。底面積は僅か 190mm × 190mm で、A4 紙サイズのスペースさえあれば設置可能です。



## プロのパフォーマンス

MG400 は、高精度アブソリュートエンコーダーを内蔵したサーボモーターを実装し、自社開発のサーボドライバ、コントローラとの連動により、±0.05mm の繰り返し精度を実現します。

コントローラの振動抑制制御アルゴリズムにより、多数のロボットアームが連動する作業空間において、各稼働軌跡精度を保ちながら、繰り返し精度安定までの時間を 60%、残留振動を 70% 削減します。

## シンプルだからこそ、生産力に直結

シンプルな設計理念をロボットのあらゆる次元に浸透させ、中小企業の自動化導入の難易度を大きく引き下げています。

### より短い設置所要時間：

コンパクト設計で移設しやすい上に、電源を接続するだけで素早く展開可能。

### より多くのプログラミングチョイス：

ティーチングコンテンツの再現、ビジュアルプログラミング、Lua スクリプト言語プログラミングの 3 種類の難易度別プログラミングソリューションで、あらゆるレベルのプログラマーをサポートします。

### より優れたプログラミング効率：

分かりやすい直感式インターフェースとガイド式インタラクティブデザインで、ロボット性能試験のハードルを大きく下げると同時に、プログラミングの効率を向上させます。

### より優れた性能試験効率：

ロボット重力補助アルゴリズムを取り入れたダイレクトティーチングは容易かつスムーズに実行でき、ロボット性能試験におけるジョグ動作ティーチングの所要時間を 80% 以上削減します。

## 協働作業を統合し、自動化を後押し

MG400 は、衝突検出機能により安全性を保証します。さらに、高重複性、標準化工程の代替により、高効率のマン・マシン協働機能を実現。デスクトップコラボレーションを可能にし、コスト削減や効率・製造品質向上を保証します。

