

## Seria robotów DOBOT NOVA

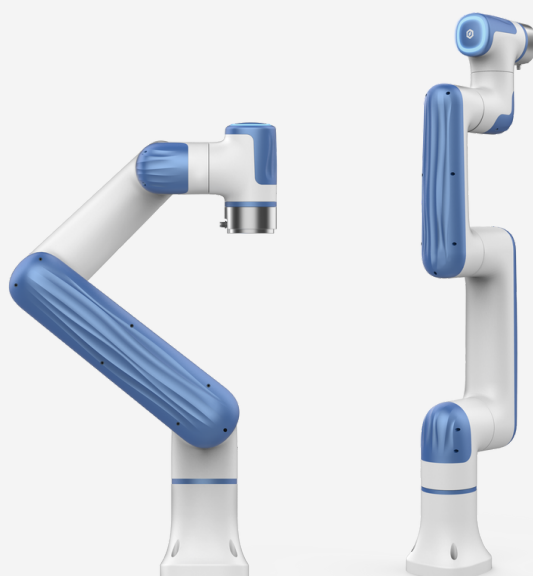
DOBOT NOVA to **ekonomiczne roboty współpracujące** o maksymalnym udźwigu **2 lub 5 kg**. Są lekkie i łatwe w użyciu. Wbudowane funkcje bezpieczeństwa zapewniają wszechstronność zastosowań w różnych branżach - gastronomii, fizjoterapii, handlu detalicznym i wielu innych. Możliwość dostosowania koloru powłoki pozwala zachować spójność wystroju wnętrza, w którym robot będzie pracował.

### Niewielkie gabaryty

Roboty NOVA są bardzo poręczne. Zajmują jedynie 1m<sup>2</sup>. Maksymalny zasięg pracy to **625-850mm** w zależności od modelu. Nova są o ok. 30% mniejsze i lżejsze od odpowiedników z serii CR.

### Łatwość obsługi

NOVA są łatwe w obsłudze i nie wymagają doświadczenia. Dzięki zastosowaniu metod projektowania takich jak odtwarzanie trajektorii kierowanej przez użytkownika i graficznego interfejsu **nie jest konieczna znajomość języków programowania**. Przez chmurę można zarządzać aktualizacjami i monitorować aktywność robotów.



### Zwiększone bezpieczeństwo

Coboty z serii NOVA są wyposażone w inteligentne czujniki z pięcioma regulowanymi poziomami ochrony. **Po wykryciu kolizji zatrzymują się w ciągu 0.01s, aby zapewnić bezpieczeństwo ludziom.** Dodatkowe funkcje bezpieczeństwa, takie jak wykrywanie ruchu człowieka i zatrzymywanie podstawy po wyłączeniu zasilania zapewniają bezpieczną współpracę człowieka z robotem.

Firma **Mechatronik** jest oficjalnym dystrybutorem robotów DOBOT. Na rynku jesteśmy od 2004 roku. Nie ograniczamy naszej współpracy z Klientem tylko do roli sprzedawców. W każdej dziedzinie naszej oferty staramy się zapewnić kompletną usługę: od projektu poprzez konsultację, szkolenia, dostawę i serwis.

#### Kontakt:

biuro@mechatronik.pl  
660 414 460  
www.mechatronik.pl

Parametry		NOVA 2	NOVA 5
Waga		11 kg	14 kg
Maksymalne obciążenie użytkowe		2 kg	5 kg
Promień roboczy		625 mm	850 mm
Maksymalna prędkość TCP		1.6 m/s	2 m/s
Powtarzalność		±0.05 mm	
Zakres ruchu	J 1	± 360°	
	J 2	± 180°	
	J 3	± 156°	± 160°
	J 4	± 360°	
	J 5	± 360°	
	J 6	± 360°	
Maksymalna prędkość obrotowa przegubu	J 1/J 2/J 3	135 °/s	100 °/s
	J 4/J 5/J 6	135 °/s	100 °/s
Końcówka I/O	DI/DO	2 wejścia	
	RS485	Obsługiwane	
Stopień ochrony IP		IP54	
Hałas		65 dB(A)	70 dB(A)
Zakres temperatur		0° to 50° C	
Orientacja montażowa		Dowolny kąt nachylenia	
Pobór mocy	Typowy	100W	230W
	Maksymalny	250W	770W
Długość kabla od robota do kontrolera		3 m	
Materiały		Aluminium, tworzywo ABS	
Parametry kontrolera (NOVA 2 i 5)			
Wymiary		200 mm x 120 mm x 55 mm	
Waga		1.3 kg	
Moc wejściowa		30~60V DC	
Zasilanie (IO Power)		24V, Max 2A, Max 0.5A dla każdego kanału	
Interfejs IO	DI	8 wejść (NPN or PNP)	
	DO	8 wejść (NPN or PNP)	
	AI	2 wejść, tryb napięciowy, 0~10V	
	AO	2 wejść, tryb napięciowy, 0~10V	
Zdalne włączanie/wyłączanie zasilania		Obsługiwane	
Interfejs komunikacji	Interfejs sieciowy	2, dla komunikacji TCP/IP i Modbus TCP	
	USB	2, do podłączenia modułu bezprzewodowego USB	
	485 Interfejs	1, dla komunikacji RS485 i Modbus RTU	
Otoczenie	Temperatura	0° to 50° C	
	Wilgotność	≤95%, bez kondensacji	
Stopień ochrony IP		IP20	
Tryb chłodzenia		Pasywne odprowadzanie ciepła	
Tryb nauczania/dydaktyczny		PC, APP (Android, iOS)	

