



# Pinza neumática para robots colaborativos

Compatible con la Serie CRX

Robot colaborativo de

**FANUC CORPORATION**

Configuración Plug & Play  
para uso inmediato

Software plug-in FANUC CRX Programación fácil



**JMHZ2-X7400B-CRX**

P-EU20-26-ES

# Plug and Play

## Pinza neumática

para robots colaborativos

FANUC CORPORATION

Compatible con CRX-10 iA, 10 iA/L



■ Producto ligero y compacto con elevada fuerza de prensión debido al funcionamiento con aire

■ Una pinza neumática que proporciona una elevada rigidez y elevada precisión gracias a su diseño integrado en la guía

Con guía lineal de alta precisión

**Repetitividad:  $\pm 0.01$  mm**

Se usa la guía lineal de mayor rigidez y precisión.

**Mayor rigidez** (comparado con el mismo tamaño del MHZ2 existente)

■ Únicamente es necesario conectar 1 tubo de suministro de aire y un conector M8 para las señales eléctricas.

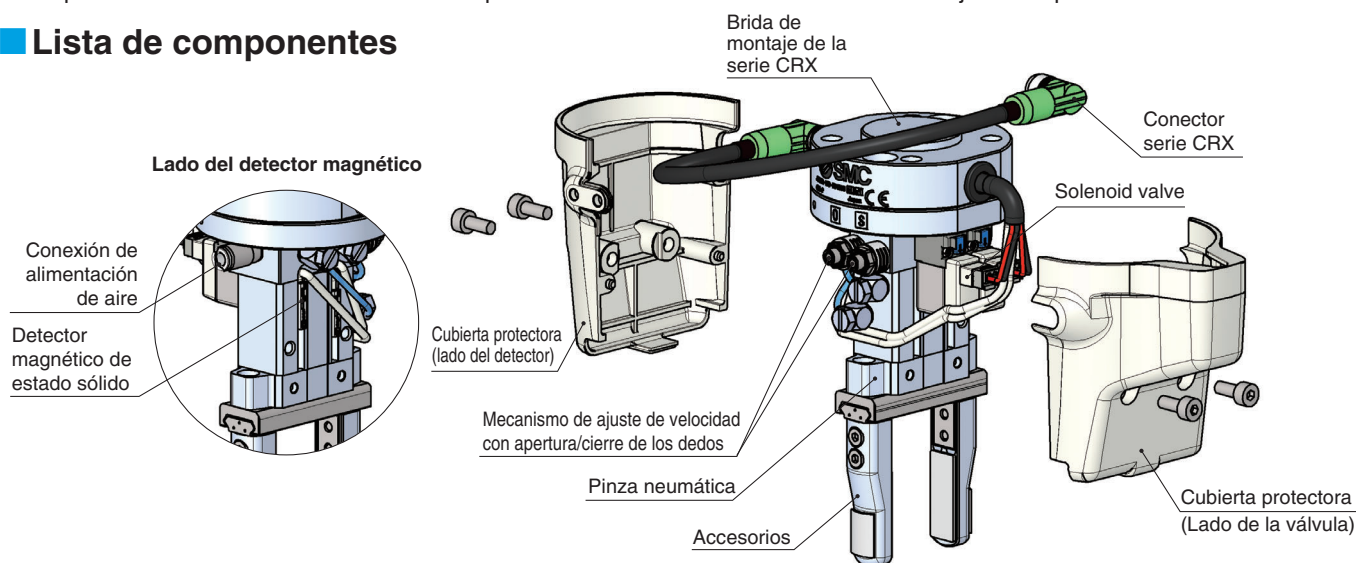
■ Electroválvula, mecanismo de ajuste de la velocidad y detector magnético integrados

■ Software plug-in FANUC CRX

■ Una cubierta protectora dividida facilita el mantenimiento de la pinza neumática

Te permite realizar el mantenimiento de la pinza neumática sin necesidad de retirar la fijación específica del usuario

■ Lista de componentes



### Forma de pedido



**JMHZ2-16D-X7400B-CRX**

### Características técnicas

Diámetro [mm]	16	
Fluido	Aire	
Acción	Doble efecto	
Presión de trabajo [MPa]	0.1 a 0.7	
Repetitividad [mm]	$\pm 0.01$	
Número de dedos	2	
Fuerza de prensión	Externa	32.7
Valor efectivo por dedo [N]	Interna	43.5
Carrera de apertura/cierre (ambos lados) [mm]	10	
Peso [g]	430	
Normas	ISO 9409-1-50-4-M6	
Modelo de detector magnético	D-M9N-5	
Tipo de conector	Conector M8 de 8 pins (hembra)	

■ **Piezas incluidas:** Tubo de conexionado (2 m), Tornillo de montaje, Tornillo de posicionamiento

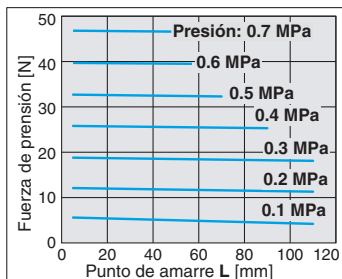
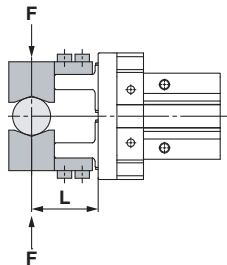
## Selección del modelo

### Fuerza de presión

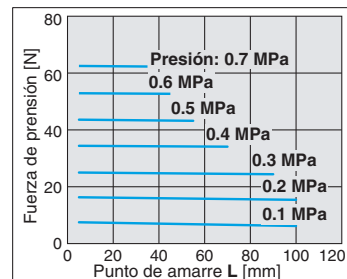
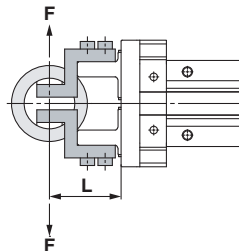
#### ● Indicación de la fuerza efectiva de presión

La fuerza de presión mostrada en las tablas siguientes representa la fuerza de presión ejercida por cada uno de los dedos cuando todos los dedos y adaptadores están en contacto con la pieza. F = Empuje de un dedo

#### Fuerza externa de agarre



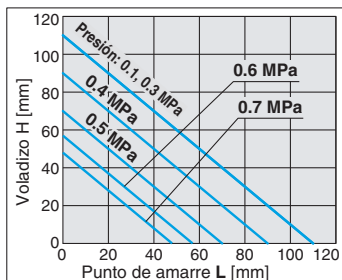
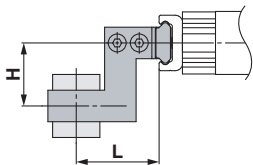
#### Amarre interno (agarrando desde el interior)



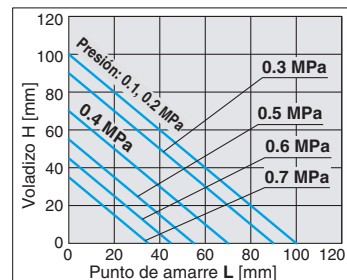
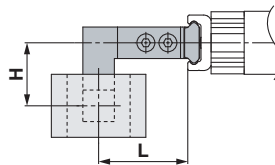
### Punto de presión

- La pinza neumática debe utilizarse de forma que el punto de presión de la pieza «L» y la cantidad de voladizo «H» estén dentro del rango mostrado para cada presión de trabajo en las gráficas siguientes.
- Si el punto de amarre de la pieza está fuera de los límites de rango, puede reducirse la vida útil de la pinza neumática.

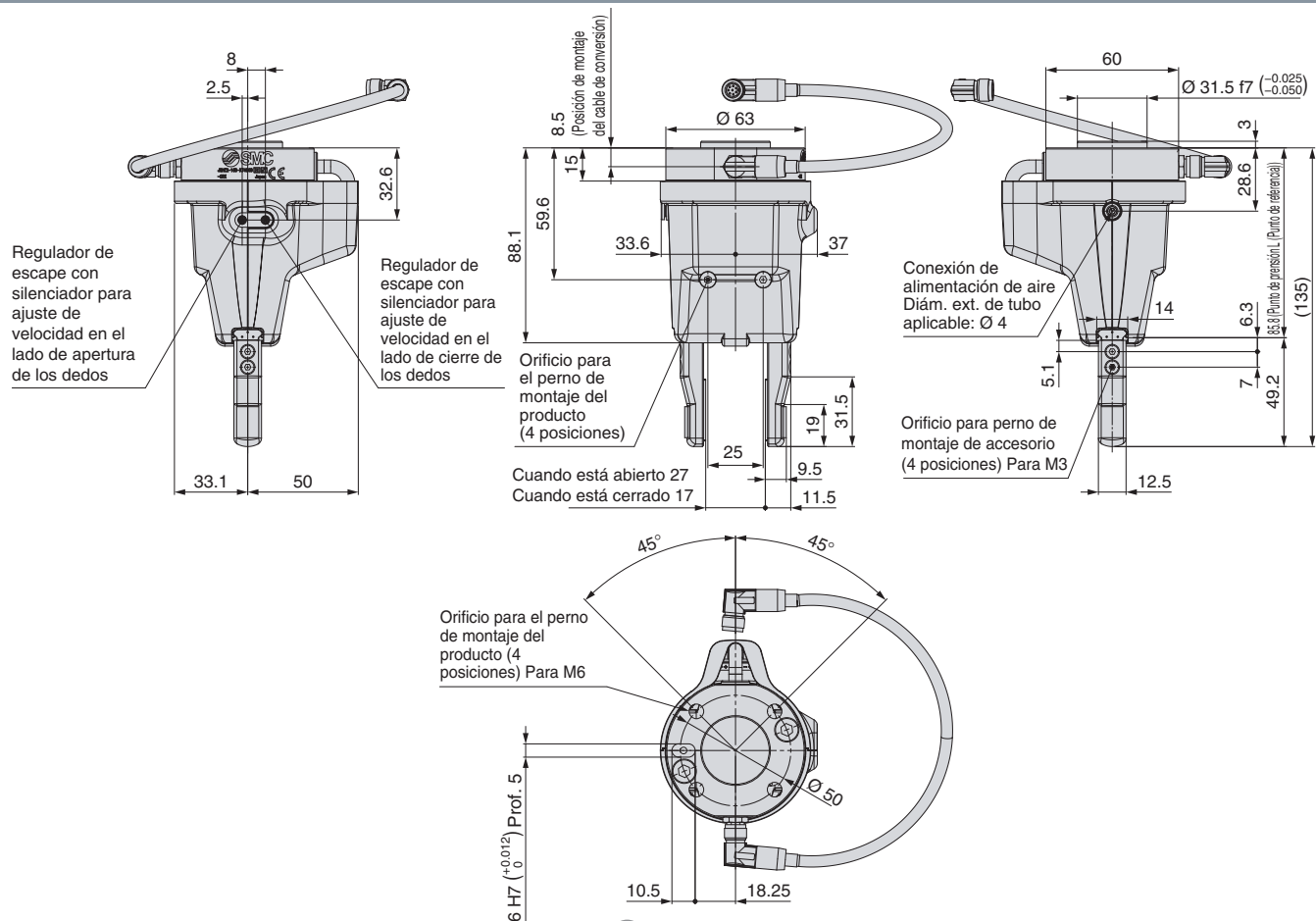
#### Amarre externo



#### Amarre interno



## Dimensiones

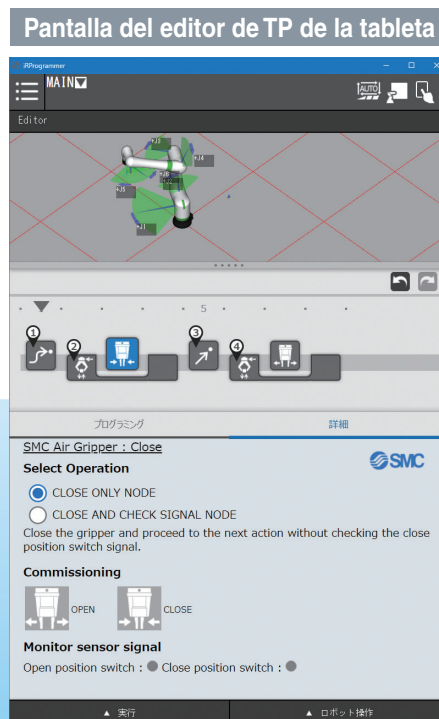
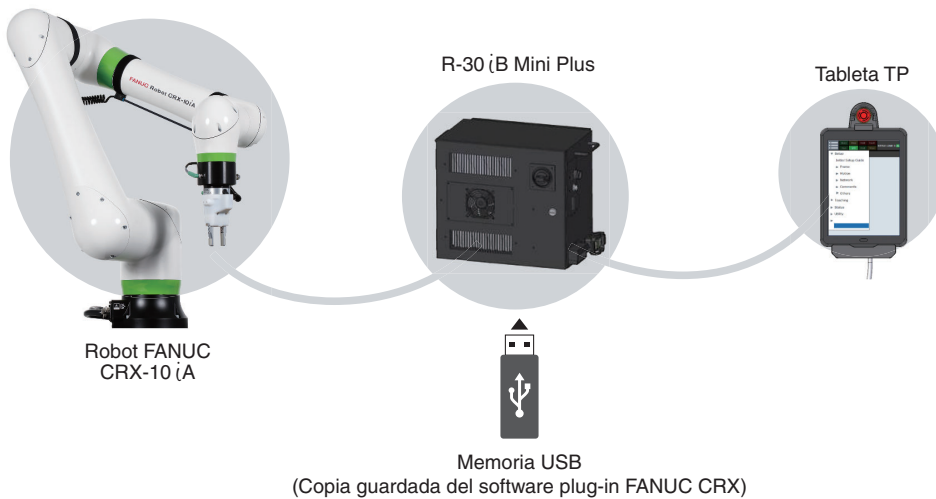


# Software Plug-in FANUC CRX

## Fácil programación

El plug-in específico para la pinza neumática de SMC permite visualizar la ventana de ajustes específicos y ejecutar instrucciones dedicadas.

El software plug-in CRX se puede instalar fácilmente insertando una memoria USB que contenga el software (proporcionado por SMC) en el dispositivo de control.



## SMC Corporation

SMC CORPORATION  
Akihabara UDX 15F, 4-14-1, Sotokanda, Chiyoda-ku, Tokyo 101-0021, JAPAN  
Phone: 03-5207-8249 FAX: 03-5298-5362  
SMC CORPORATION All Rights Reserved

## European Marketing Centre (EMC)

Zuazobidea 14, 01015 Vitoria  
Tel: +34 945-184 100 Fax: +34 945-184 124  
URL <http://www.smc.eu>