



Unidad de pinza neumática

para robots colaborativos

Serie MELFA ASSISTA
Compatible con el robot colaborativo
de Mitsubishi Electric Corporation



JMHZ2-X7400B-ASSISTA



Puedes ver más
información aquí.

P-EU20-20-ES

Unidad de pinza neumática para robots colaborativos



Robot colaborativo de Mitsubishi Electric Corporation

Compatible con la serie MELFA ASSISTA

- 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 con guía integrada

Con guía lineal de alta precisión

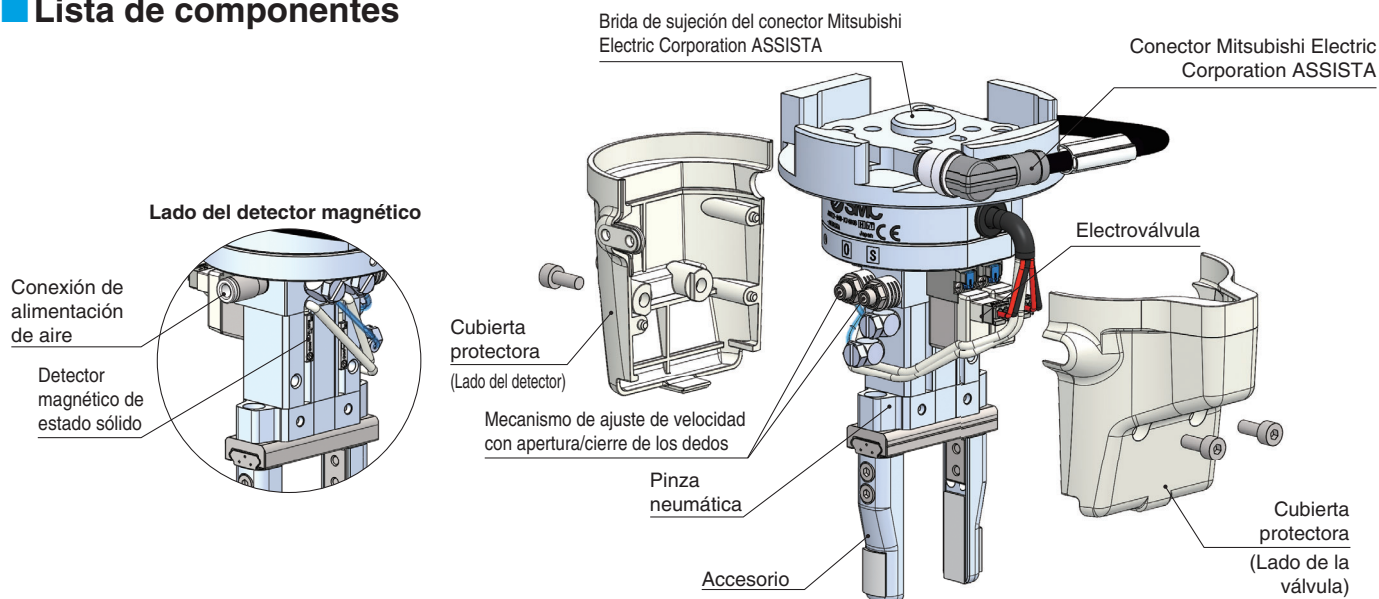
Repetitividad: ± 0.01 mm

Se usa la guía lineal de mayor rigidez y precisión.

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

- Se utiliza simplemente conectando 1 tubo de suministro de aire y un conector M12 de cableado eléctrico.
- Electroválvula, mecanismo de ajuste de la velocidad y detector magnético integrados
- 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-ASSISTA-P

Tipo de salida de detector magnético

Símbolo	Modelo de detector magnético	Tipo de salida
—	D-M9N-5	NPN
P	D-M9P-5	PNP

Características técnicas

Diámetro [mm]	16	
Fluido	Aire	
Acción	Doble efecto	
Presión de trabajo [MPa]	0.1 a 0.7	
Repetitividad [mm]	± 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]	680	
Normas	ISO 9409-1-31.5-4-M5	
Tipo de conector	Conector M12 de 8 pins (macho)	

■ **Piezas incluidas:** Tubo de bobina para conexionado, racor

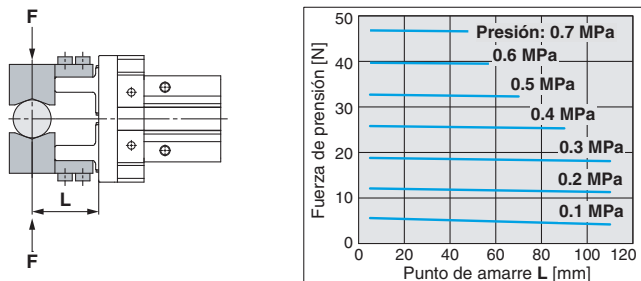
Selección del modelo

Fuerza de presión

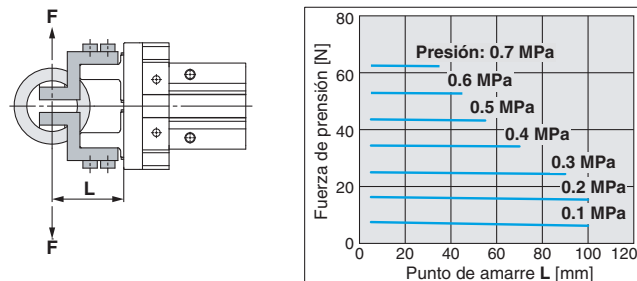
● Indicación de la fuerza efectiva de presión

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



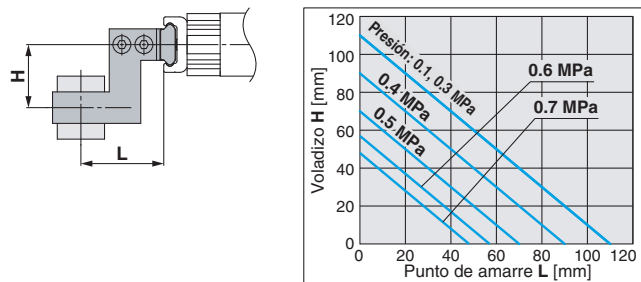
Fuerza interna de agarre



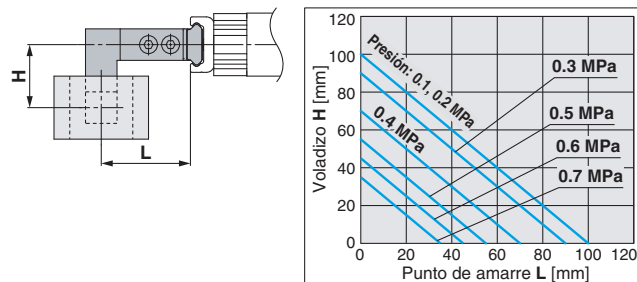
Punto de presión

- 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 presión de la pieza está fuera de los límites de rango, puede reducirse la vida útil de la pinza neumática.

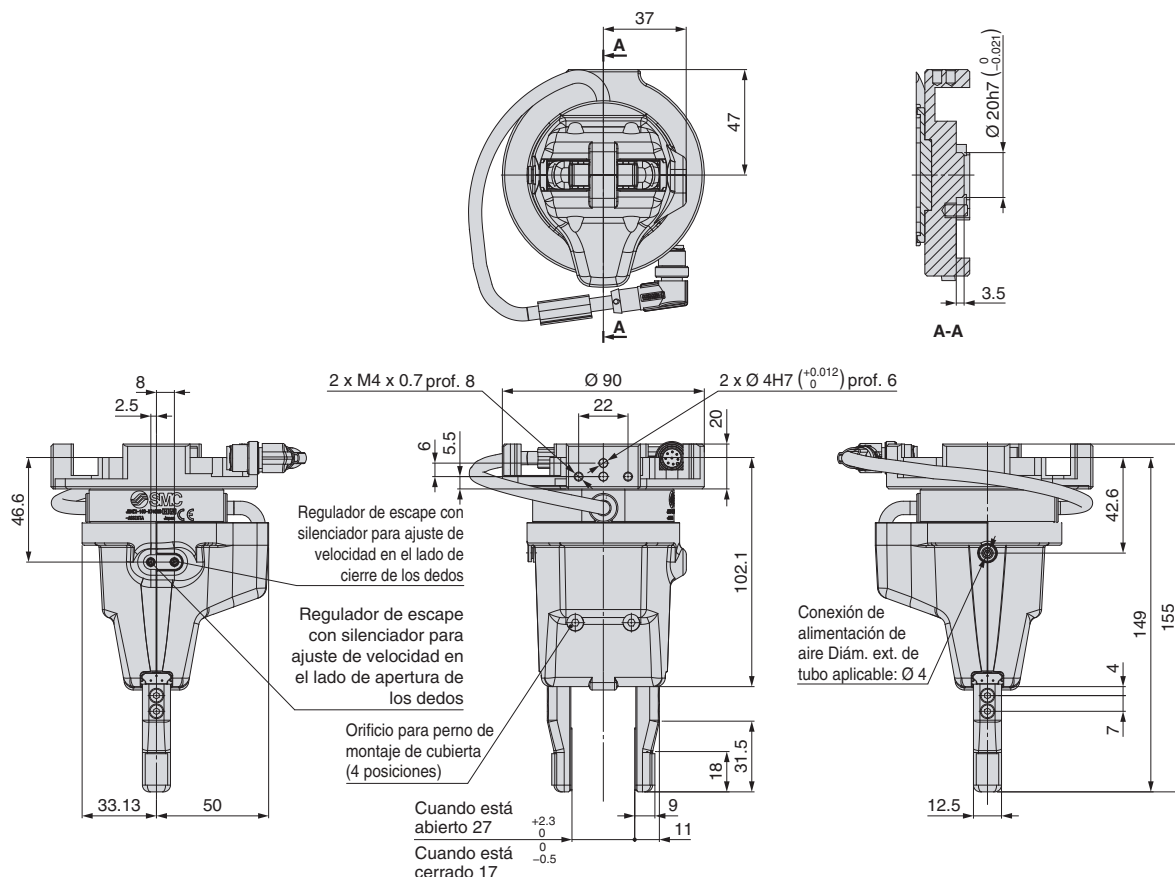
Amarre externo



Amarre interno



Dimensiones





Unidad de pinza neumática para robots colaborativos

MELFA
asista

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>