



Unidad de pinza neumática

para robots colaborativos

Compatible con la serie TM

Robot colaborativo de OMRON Corporation y la serie TM

Robot colaborativo de TECHMAN ROBOT Inc.

Configuración Plug & Play para uso inmediato

TMComponent Programación fácil

TMPlug&Play
CERTIFIED



JMHZ2-X7400B-TM



Puedes obtener más información aquí.

P-EU20-19-ES

Plug and Play

Unidad de pinza neumática

para robots colaborativos

OMRON Corporation y TECHMAN ROBOT Inc.

Compatible con las series TM5, TM12 y TM14



■ Producto ligero y compacto con elevada fuerza de presión 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: ± 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 M8 de cableado eléctrico.

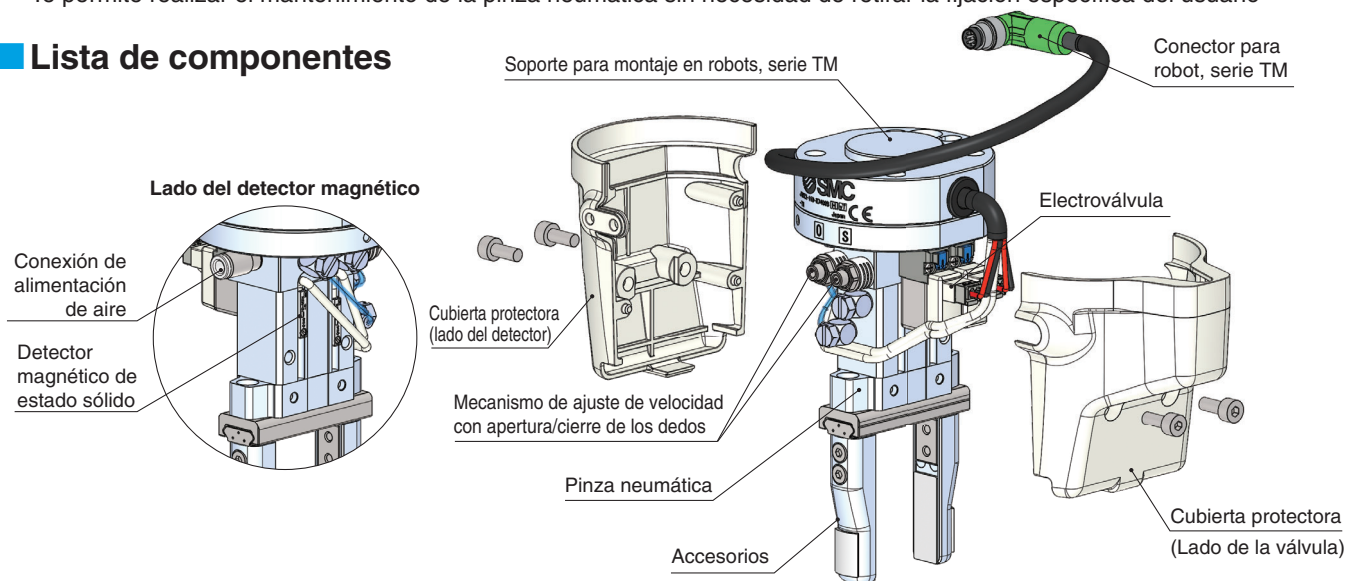
■ Electroválvula, mecanismo de ajuste de la velocidad y detector magnético integrados

■ TMComponent

■ 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-TM

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 presión	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 (macho)	

■ Piezas incluidas: Tubo de conexionado (2 m)

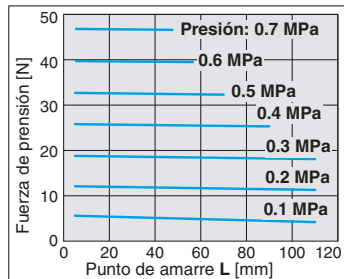
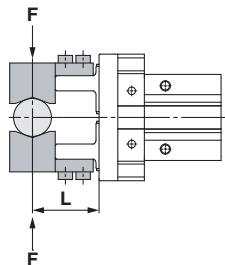
Selección del modelo

Fuerza de presión

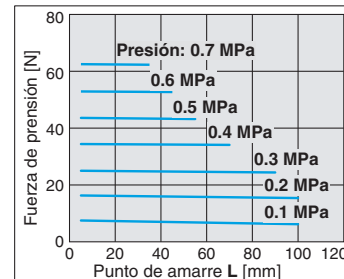
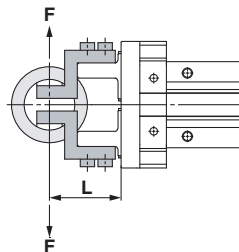
● Indicación de la fuerza efectiva de presión

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



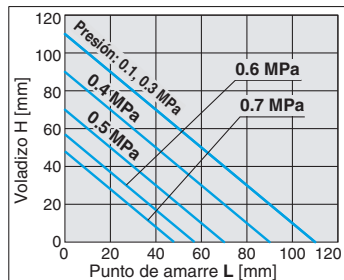
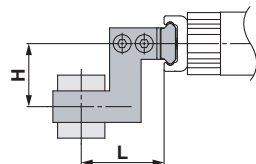
Amarre interno (agarrando desde el interior)



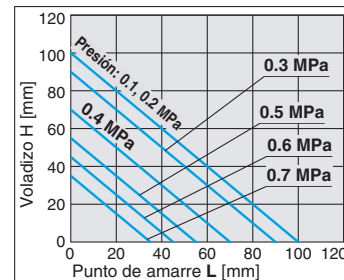
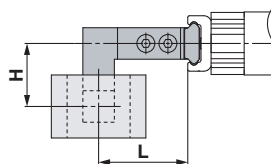
Punto de presión

- 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

