

Unidad de pinza neumática

para robots colaborativos

Robots colaborativos de YASKAWA
Electric Corporation
Compatible con MOTOMAN-HC10/HC10DT



Unidad de pinza neumática para el robot MOTOMAN-HC10

Unidad de pinza neumática para el robot MOTOMAN-HC10DT



JMHZ2-X7400B-HC10/HC10DT

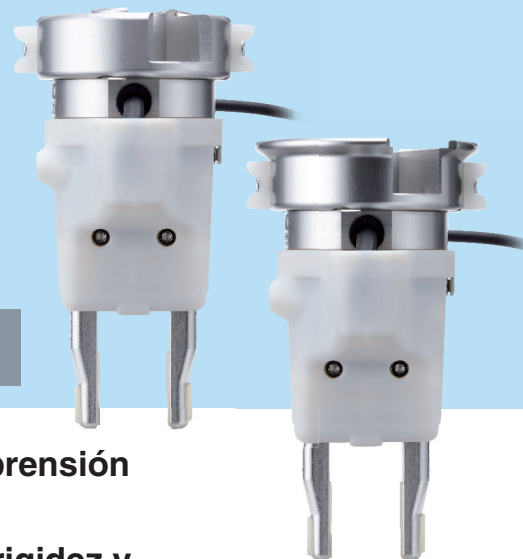


Más información aquí.

Unidad de pinza neumática para robots colaborativos

Robots colaborativos de YASKAWA Electric Corporation

Compatible con MOTOMAN-HC10/HC10DT



■ 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 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)

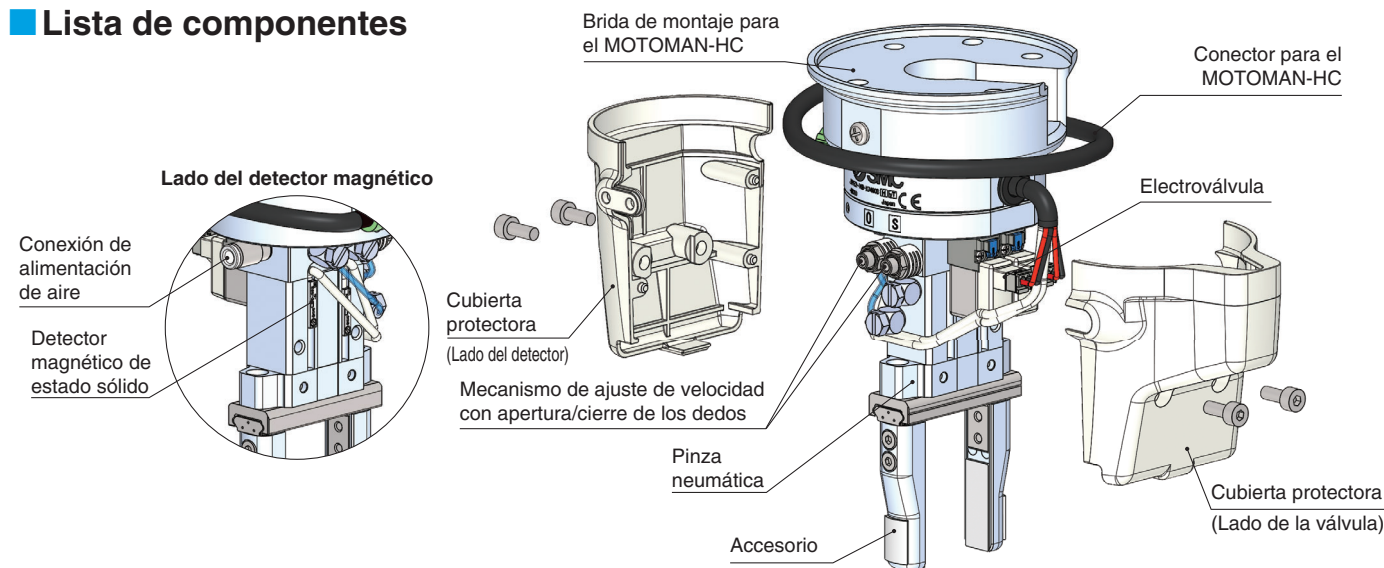
■ Un tubo de suministro de aire y el cableado eléctrico permiten un uso sencillo mediante la conexión del cable anexo.

■ 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-HC10-P

Robot compatible ●

HC10	MOTOMAN-HC10
HC10DT	MOTOMAN-HC10DT

* La brida suministrada varía en función de la ref. de producto.

Tipo de salida de detector magnético ●

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

Especificaciones

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	Externo 32.7
Valor efectivo por dedo [N]	Interno 43.5
Carrera de apertura/cierre (ambos lados) [mm]	10
Peso [g]	720

■ **Piezas incluidas:** brida para montaje del robot, tubo de conexionado, fijación del cable, cable accesorio

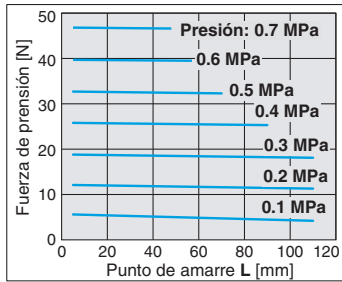
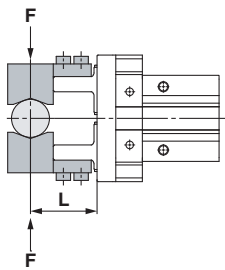
Selección del modelo

Fuerza de presión

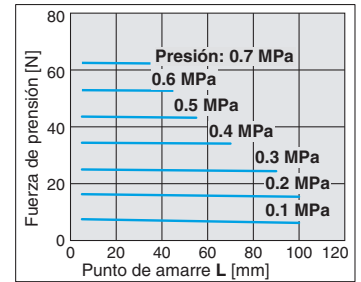
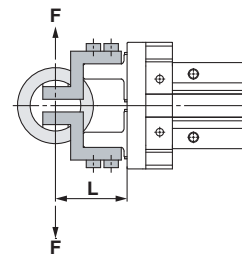
● Indicación de la fuerza efectiva de presión

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

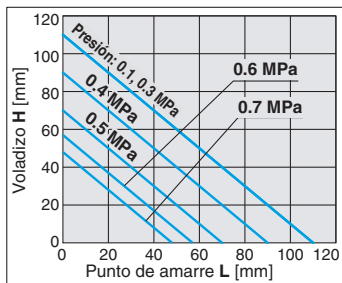
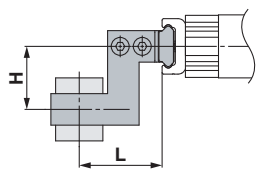


Punto de presión

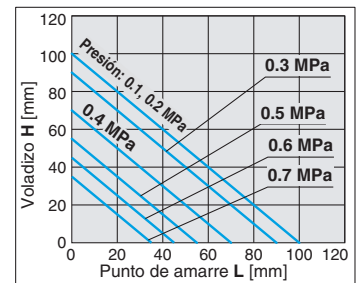
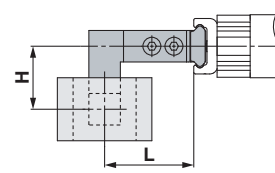
● La pinza neumática debe utilizarse de forma que el punto de presión de la pieza «L» y la cantidad de voladizo «H» estén dentro del rango mostrado para cada presión de trabajo en las gráficas siguientes.

● Si el punto de amarre de la pieza está fuera de los límites de rango, puede reducirse la vida útil de la pinza neumática.

Amarre externo

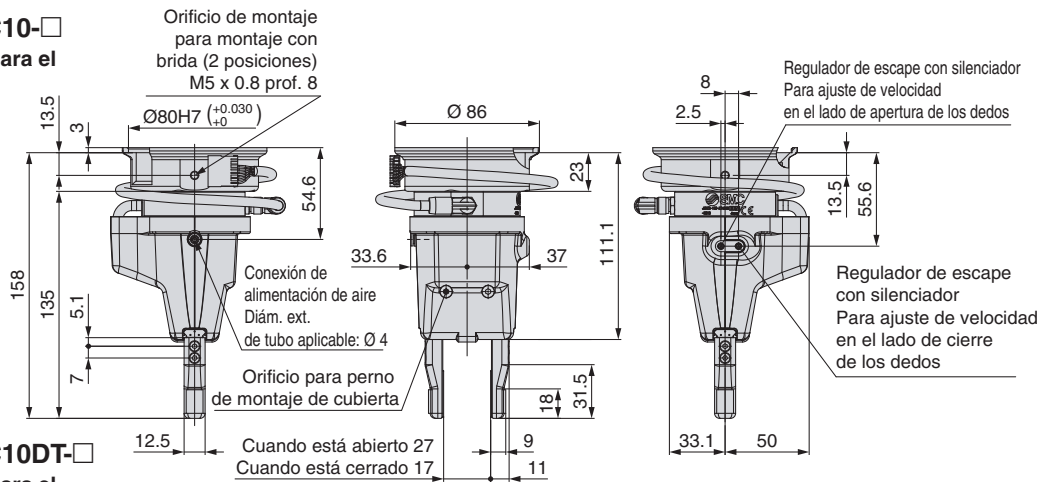


Amarre interno

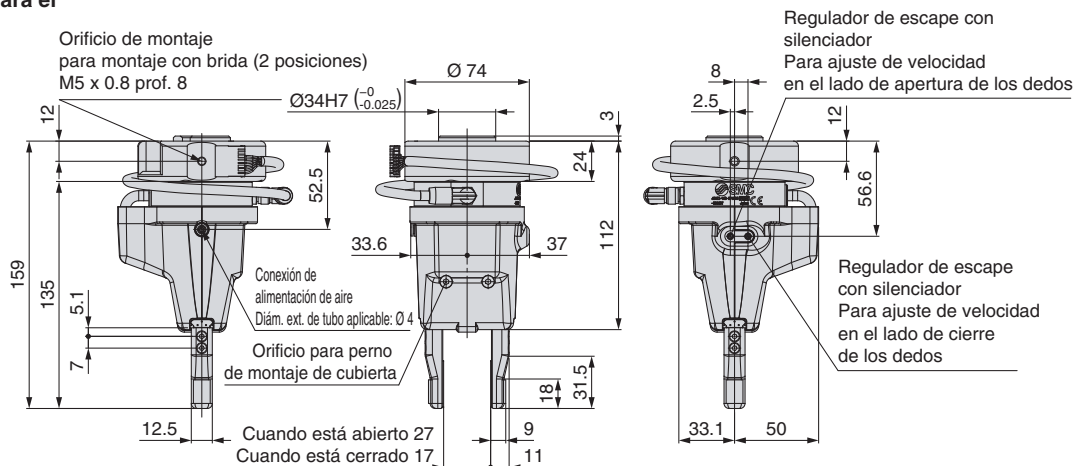


Dimensiones

JMHZ2-16D-X7400B-HC10-□ Unidad de pinza neumática para el robot MOTOMAN-HC10



JMHZ2-16D-X7400B-HC10DT-□ Unidad de pinza neumática para el robot MOTOMAN-HC10DT





Unidad de pinza neumática para robots colaborativos

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>