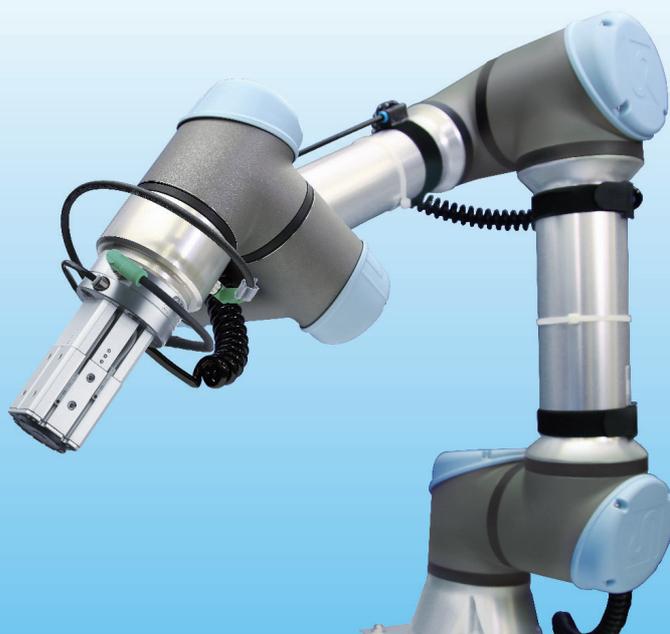


Ventosa magnética para robots colaborativos

Compatible con la serie UR (e)
de robots colaborativos de
UNIVERSAL ROBOTS

Configuración «Plug and
play» para uso inmediato

URCap Fácil programación



MHM-X7400A

Plug and Play

Ventosa magnética para robots colaborativos

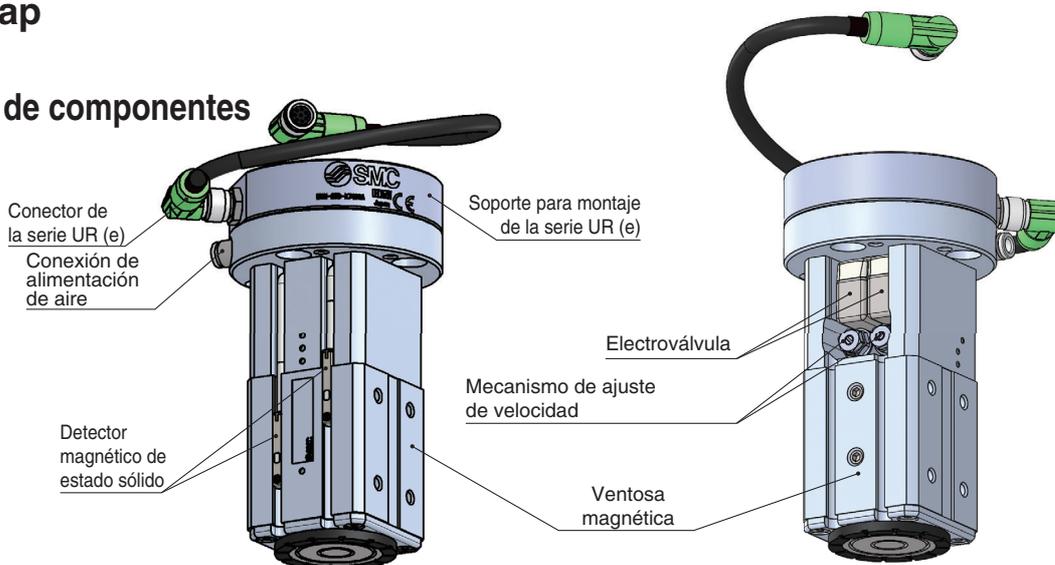
UNIVERSAL ROBOTS

Compatible con UR3(e), UR5(e), UR10(e), UR16e



- Atracción y sujeción de objetos pesados mediante un imán
- Admite piezas con agujeros y superficies irregulares
- Compacta con gran fuerza de sujeción
 - | Fuerza de sujeción: Máx. **200 N** (Ø 25, Grosor de la pieza: 6 mm)
- Continúa sujetando las piezas incluso sin suministro de aire
- Se utiliza simplemente conectando 1 tubo de suministro de aire y un conector M8 de cableado eléctrico.
- Electroválvula, detector magnético y mecanismo de ajuste de la velocidad del émbolo integrados
- URCap

Lista de componentes



Forma de pedido



MHM-25D-X7400A

Especificaciones

Fluido	Aire	
Acción	Doble efecto	
Presión de trabajo [MPa]	0.2 a 0.6	
Presión de prueba [MPa]	0.9	
Temperatura ambiente y de fluido [°C]	-10 a 50 (sin congelación)	
Fuerza de sujeción [N]	Grosor de la pieza: 2 mm	160
	Grosor de la pieza: 6 mm	200
Fuerza de sujeción residual [N]	0.3 o menos	
Lubricación	No requerida	
Peso [g]	590	
Normas	ISO 9409-1-50-4-M6	
Modelo de detector magnético	D-M9P	
Tipo de conector	Conector M8 de 8 pins (hembra)	

■ **Piezas incluidas:** perno de montaje, pasador de posicionamiento, tubo de conexionado (Ø 4 x 2 m)

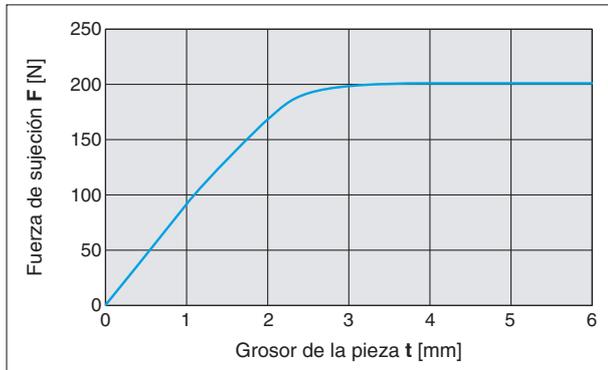
Características



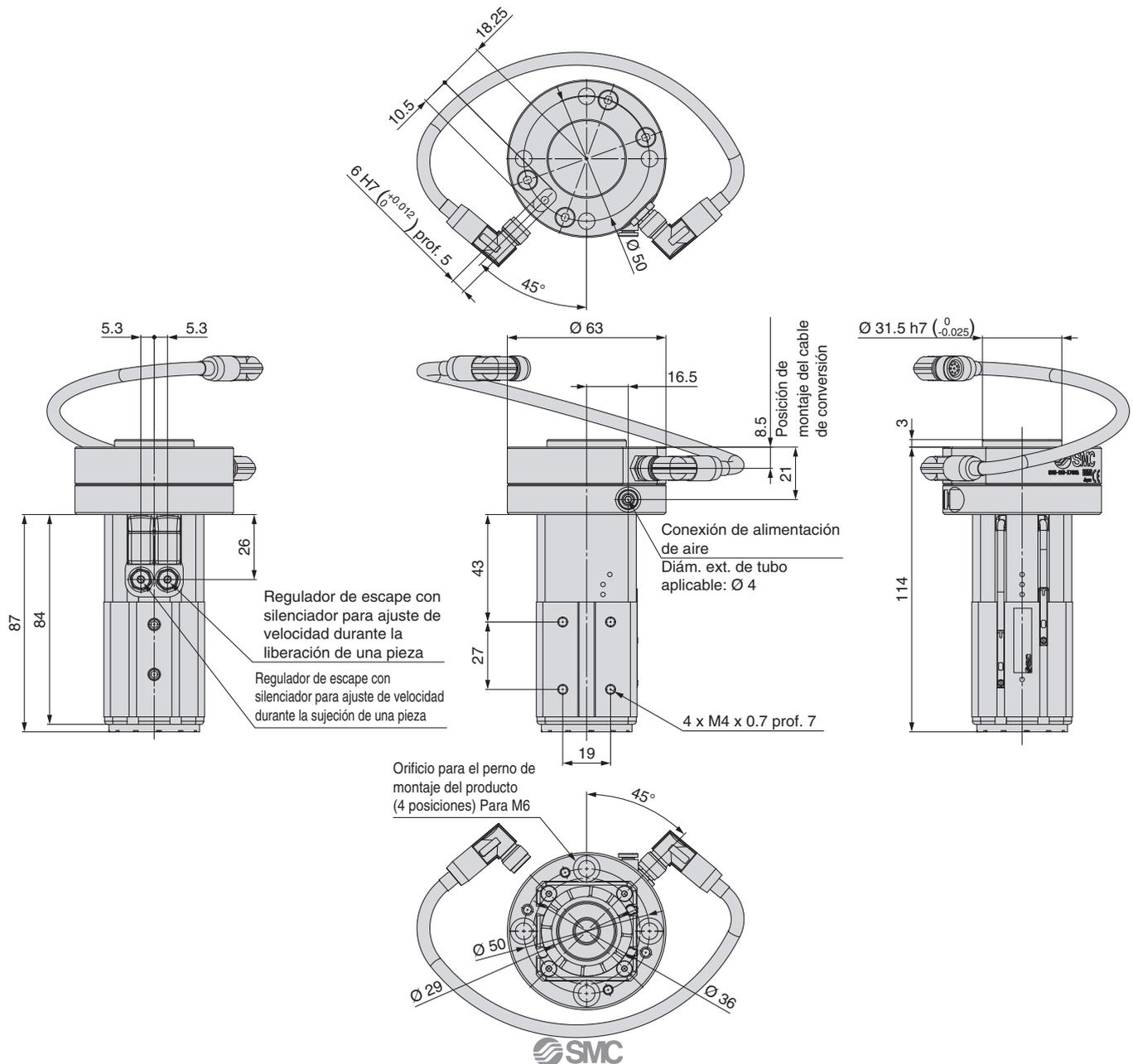
Fuerza de sujeción

La gráfica de la fuerza de sujeción muestra el valor teórico para placas de acero de bajo carbono. Las fuerzas de sujeción varían en función del material y la forma de la pieza. Deberás realizar una prueba de sujeción con el valor seleccionado en base al gráfico.

MHM-25



Dimensiones



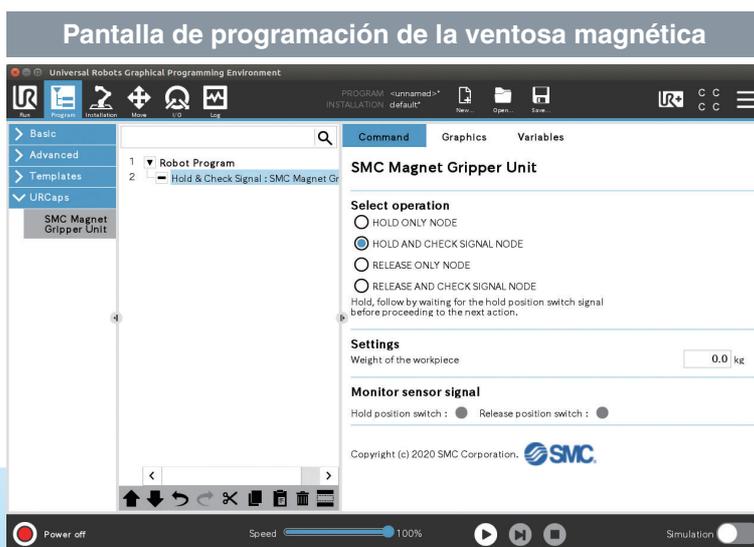
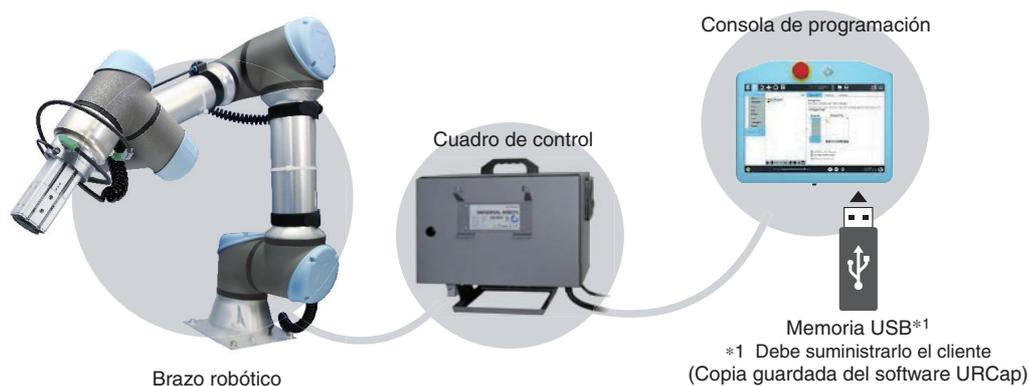
URCap

Fácil programación

Al usar el software certificado específico para robots de Universal Robots, URCap, la consola de programación puede llevar a cabo diversas operaciones de manera intuitiva, lo que permite incorporar con facilidad las señales de los sensores.

Se debe guardar una copia del software URCap en una memoria USB e insertarlo en la consola de programación para instalar fácilmente el software.

* Descarga el software URCap del sitio web y guárdalo en una memoria USB.



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>