



# Unità di presa pneumatica per Robot Collaborativi

Compatibile con Robot Collaborativi  
Mitsubishi Electric Corporation  
Serie MELFA ASSISTA



## JMHZ2-X7400B-ASSISTA



Qui si possono  
visualizzare maggiori  
informazioni.

P-EU20-20-IT

# Unità di presa pneumatica per Robot Collaborativi



Robot Collaborativi Mitsubishi Electric Corporation

Compatibile con la serie MELFA ASSISTA

- Prodotto compatto e leggero con un'elevata forza di presa grazie al funzionamento pneumatico
- Una pinza pneumatica ad elevata rigidità e precisione grazie alla sua costruzione con guida integrata

Con guida lineare ad alta precisione

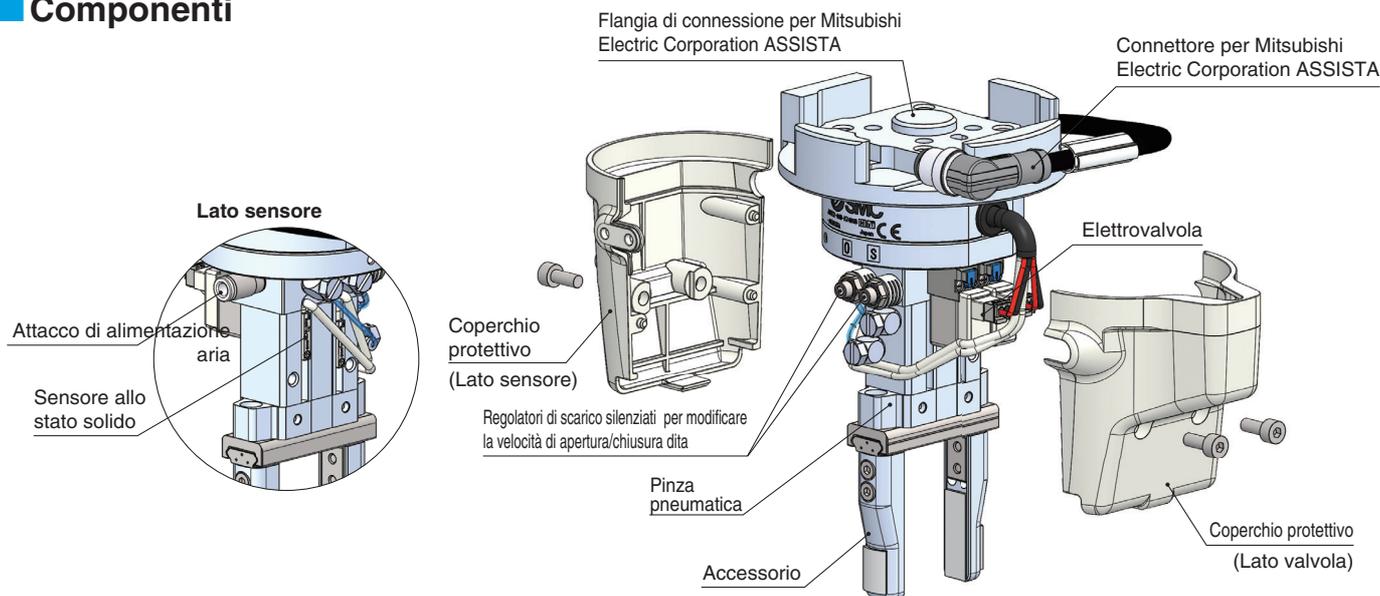
**Ripetibilità:  $\pm 0.01$  mm**

Con guida lineare di maggiore rigidità e precisione.

**Maggiore rigidità** (Confronto con la stessa taglia dell'attuale modello MHZ2)

- Funziona collegando semplicemente 1 tubo di alimentazione dell'aria e un connettore M12 del cablaggio elettrico.
- Elettrovalvola, dispositivo di regolazione della velocità e sensore integrati
- Un coperchio protettivo diviso per una facile manutenzione della pinza pneumatica  
Consente la manutenzione della pinza pneumatica senza rimuovere accessori specifici dell'utente

## Componenti



## Codici di ordinazione



**JMHZ2-16D-X7400B-ASSISTA-P**

Tipo di uscita sensore

Simbolo	Modello di sensore	Tipo di uscita
—	D-M9N-5	NPN
<b>P</b>	D-M9P-5	PNP

## Specifiche

Diametro [mm]	16
Fluido	Aria
Azione	Doppio effetto
Pressione d'esercizio [MPa]	0.1 a 0.7
Ripetibilità [mm]	$\pm 0.01$
Numero dita	2
Forza di presa	Esterna 32.7
Valore effettivo per dito [N]	Interna 43.5
Corsa di apertura/chiusura (entrambi i lati) [mm]	10
Peso [g]	680
Certificazioni	ISO 9409-1-31.5-4-M5
Tipo di connettore	M12 8-pin connettore (maschio)

■ **Parti incluse:** Tubo a spirale per connessione, raccordo

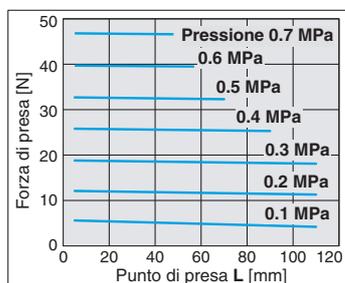
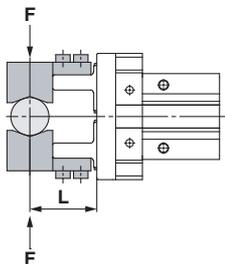
## Selezione del modello

### Forza di presa

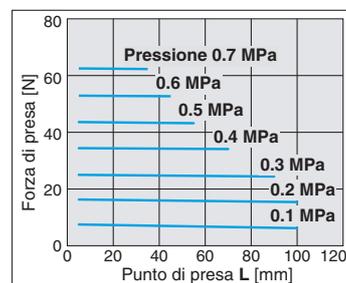
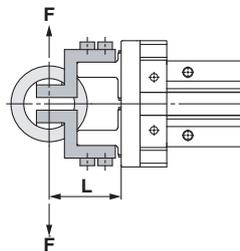
#### ● Indicazione della forza di presa effettiva

La forza di presa indicata nei grafici sotto rappresenta la forza di presa di un dito quando tutte le dita e gli accessori sono in contatto con il pezzo. **F** = Spinta di un dito

#### Forza di presa esterna



#### Forza di presa interna

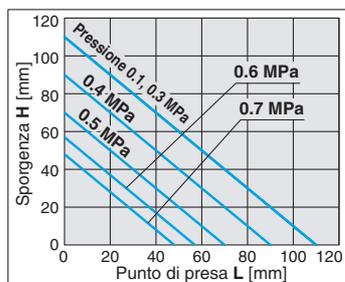
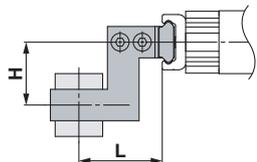


### Punto di presa

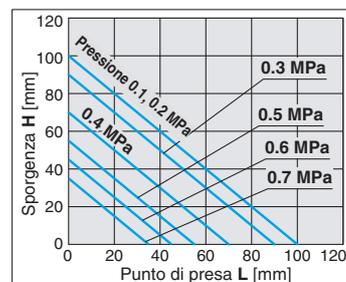
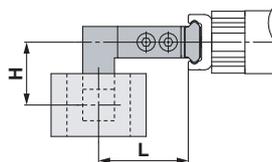
● La pinza pneumatica deve essere azionata in modo che il punto di presa del pezzo "L" e la sporgenza totale "H" rimangano all'interno del range mostrato nei grafici per ogni pressione d'esercizio.

● Se il punto di presa oltrepassa i limiti ammessi, la vita operativa può essere compromessa.

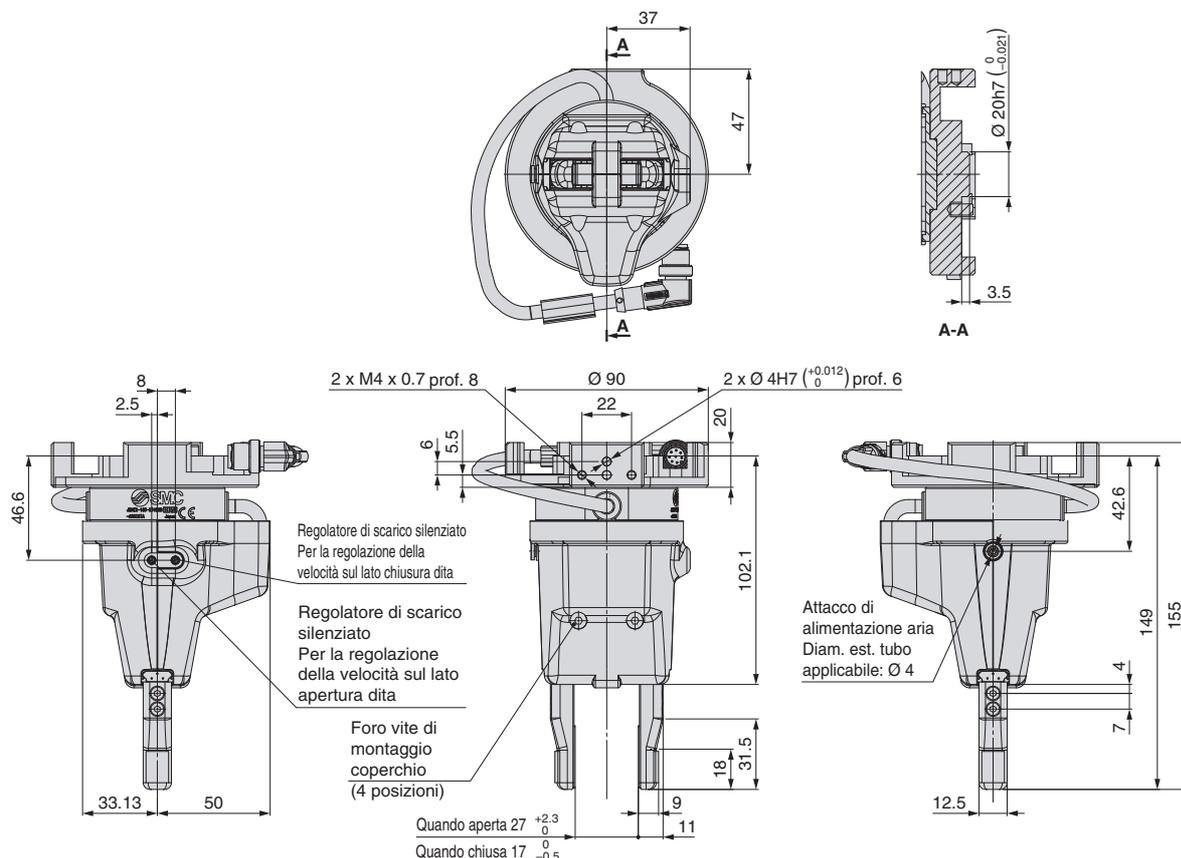
#### Presenza esterna



#### Presenza interna



## Dimensioni





## Unità di presa pneumatica per robot collaborativi

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>