

Presca pneumatica per Robot Collaborativi

Robot Collaborativi YASKAWA
Electric Corporation
Compatibile con
MOTOMAN-HC10/HC10DT



Unità di presa pneumatica
per MOTOMAN-HC10

Unità di presa pneumatica per
MOTOMAN-HC10DT



Unità di presa pneumatica per Robot Collaborativi

Robot Collaborativi YASKAWA Electric Corporation

Compatibile con MOTOMAN-HC10/HC10DT



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

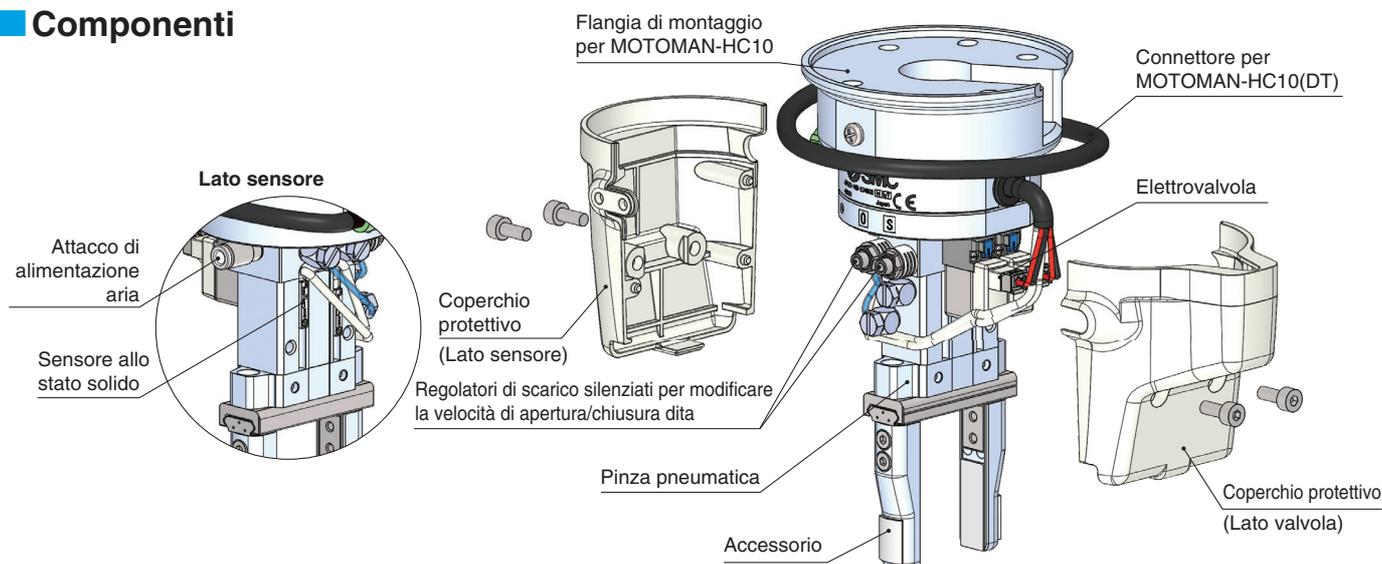
Con guida lineare ad alta precisione

Ripetibilità: ± 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 del cablaggio elettrico.
- Elettrovalvola, dispositivo di regolazione della velocità e sensore integrati
- Una 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-HC10-P

Robot compatibile

HC10	MOTOMAN-HC10
HC10DT	MOTOMAN-HC10DT

* La flangia fornita varia a seconda del codice del prodotto.

Tipo di uscita sensore

Simbolo	Modello di sensore	Tipo di uscita
N	D-M9N-5	NPN
P	D-M9P-5	PNP

* Si può usare con specifiche robot con connessioni pneumatiche.

Specifiche

Diametro [mm]	16
Fluido	Aria
Azione	Doppio effetto
Pressione d'esercizio [MPa]	0.1 a 0.7
Ripetibilità [mm]	± 0.01
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]	720
Modello di sensore	D-M9P-5, D-M9N-5
Tipo di connettore	MOLEX 51227-0800

■ **Parti incluse:** flangia di montaggio robot, cavo di conversione, vite di montaggio, tubo di connessione ($\varnothing 4 \times 2$ m), fissaggio cavo

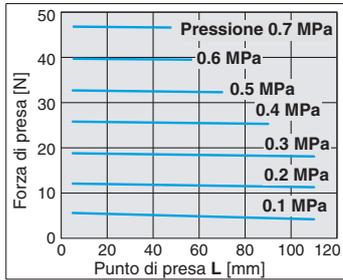
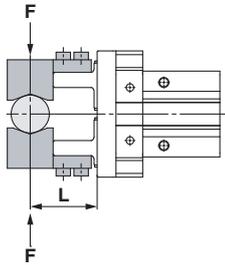
Caratteristiche

Forza di presa

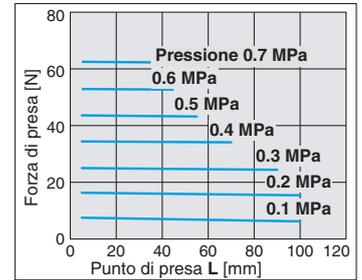
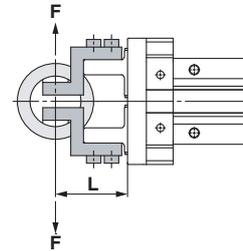
● Indicazione della forza di presa effettiva

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



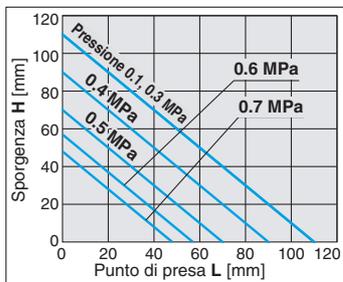
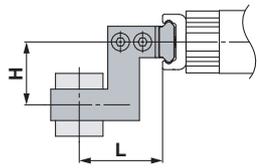
Forza di presa interna



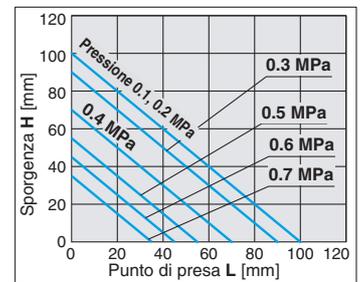
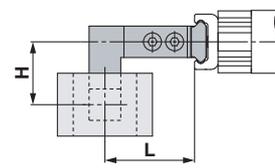
Punto di presa

- 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 della pinza può essere compromessa.

Presenza esterna



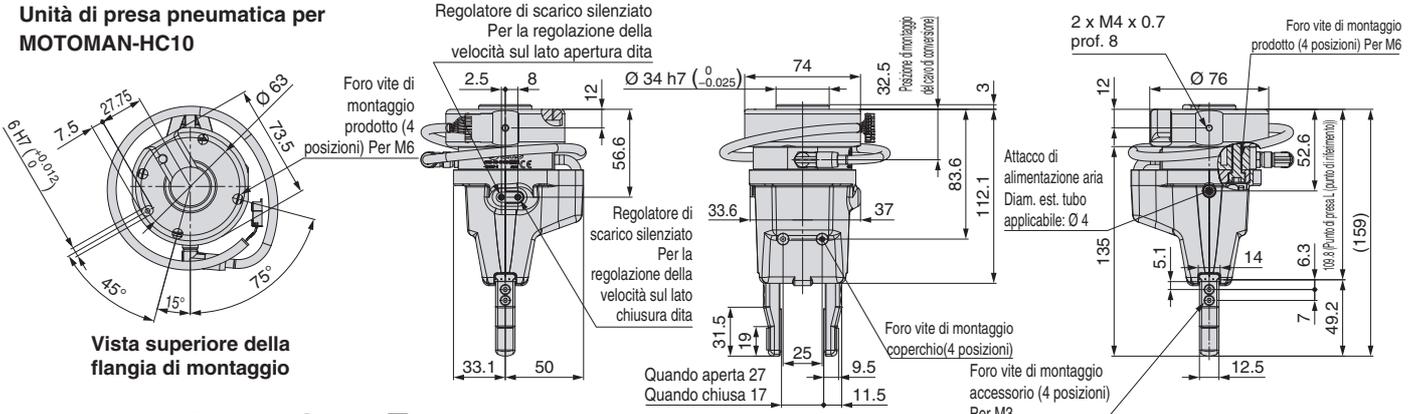
Presenza interna



Dimensioni

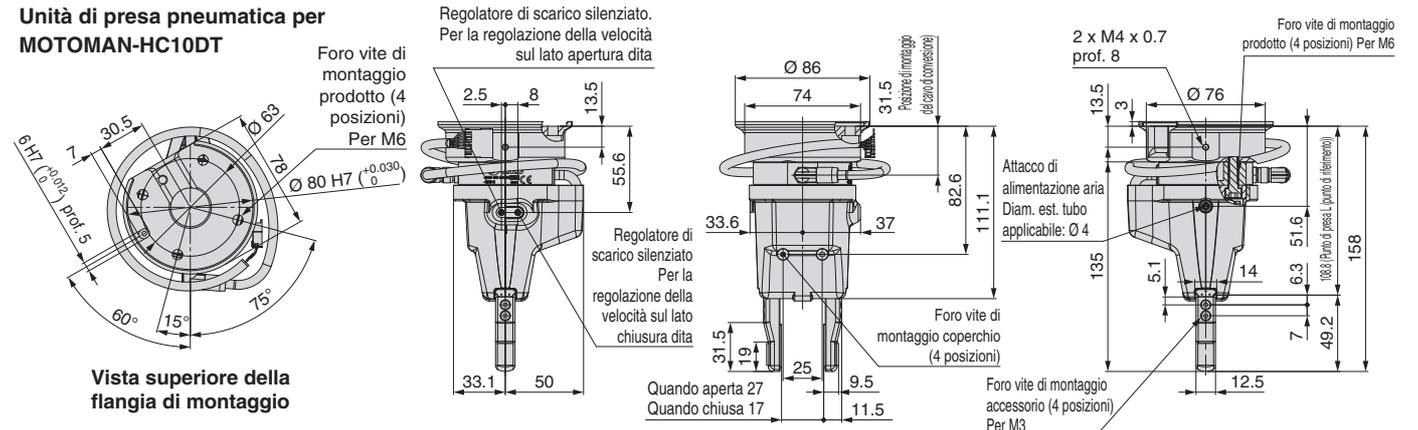
JMH22-16D-X7400B-HC10-□

Unità di presa pneumatica per MOTOMAN-HC10



JMH22-16D-X7400B-HC10DT-□

Unità di presa pneumatica per MOTOMAN-HC10DT





Unità di presa pneumatica per robot collaborativi

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>