



# Unità di presa pneumatica

## per Robot Collaborativi

Compatibile con i Robot Collaborativi

OMRON Corporation serie TM

e i Robot Collaborativi

TECHMAN ROBOT Inc. serie TM

Configurazione Plug & Play  
per un utilizzo immediato

**TMComponent** Facile programmazione

**TMPlug&Play**  
CERTIFIED



# JMHZ2-X7400B-TM



Qui è possibile visualizzare  
maggiori informazioni.

P-EU20-19-IT

# Plug & Play

Unità di presa pneumatica per Robot Collaborativi

OMRON Corporation e TECHMAN ROBOT Inc.

Compatibile con TM5, TM12 e TM14



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

Con guida lineare ad alta precisione

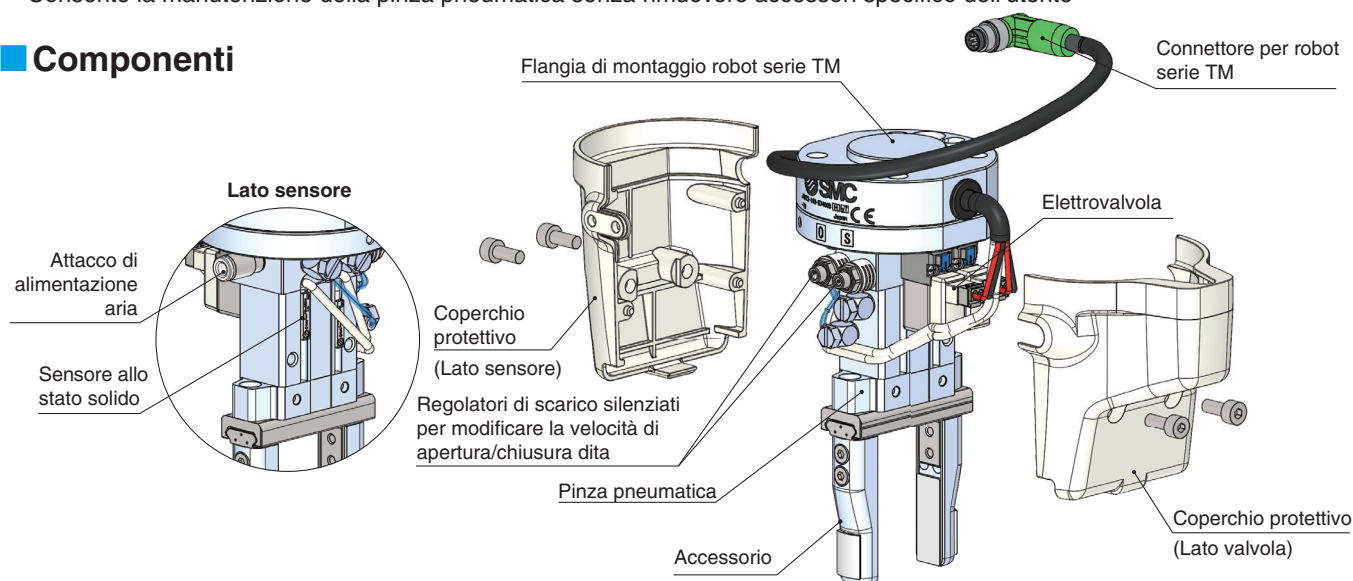
**Ripetibilità:  $\pm 0.01$  mm**

Con guida lineare di maggiore rigidità e precisione.

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

- Funziona collegando semplicemente 1 tubo di alimentazione dell'aria e un connettore M8 del cablaggio elettrico.
- Elettrovalvola, dispositivo di regolazione della velocità e sensore integrati
- TMComponent
- Un coperchio protettivo diviso per una facile manutenzione della pinza pneumatica  
Consente la manutenzione della pinza pneumatica senza rimuovere accessori specifico dell'utente

## Componenti



## Codici di ordinazione



**JMHZ2-16D-X7400B-TM**

## 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 Valore effettivo per dito [N]	Esterna	32.7
	Interno	43.5
Corsa di apertura/chiusura (entrambi i lati) [mm]	10	
Peso [g]	430	
Certificazioni	ISO 9409-1-50-4-M6	
Modello di sensore	D-M9N-5	
Tipo di connettore	M8 8-pin connettore (maschio)	

■ Parti include: Tubo di connessione (2 m)

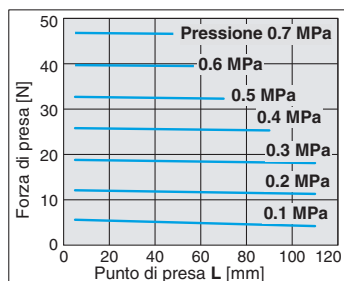
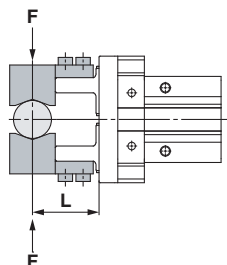
## Selezione del modello

### Forza di presa

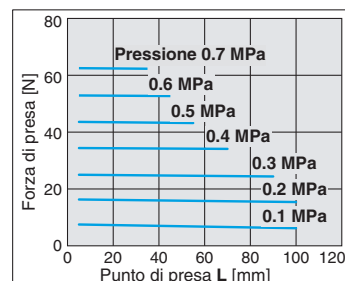
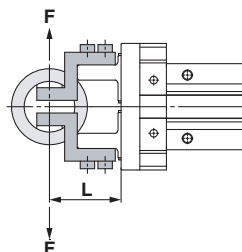
#### ● Indicazione della forza di presa effettiva

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



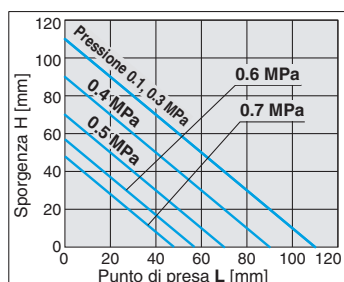
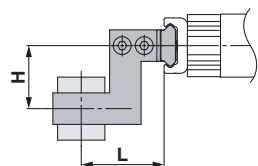
#### Forza di presa interna



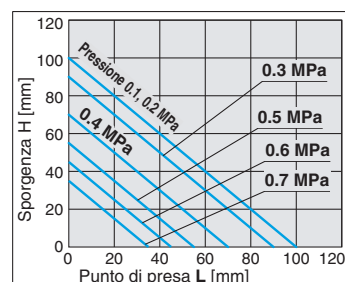
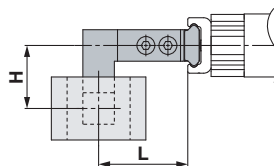
### Punto di presa

- 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.

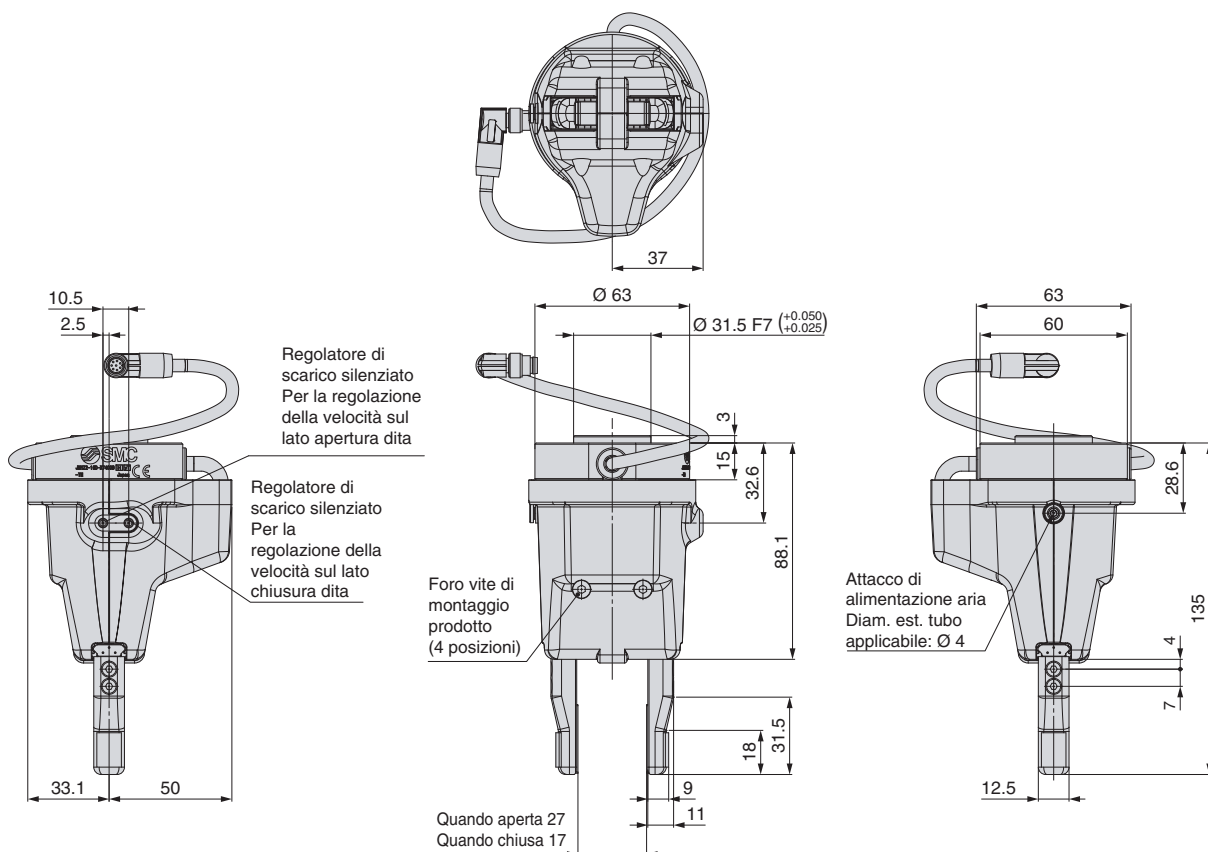
#### Presca esterna



#### Presca interna



## Dimensioni



# TMComponent

Qui è possibile visualizzare maggiori informazioni sul software TMComponent.

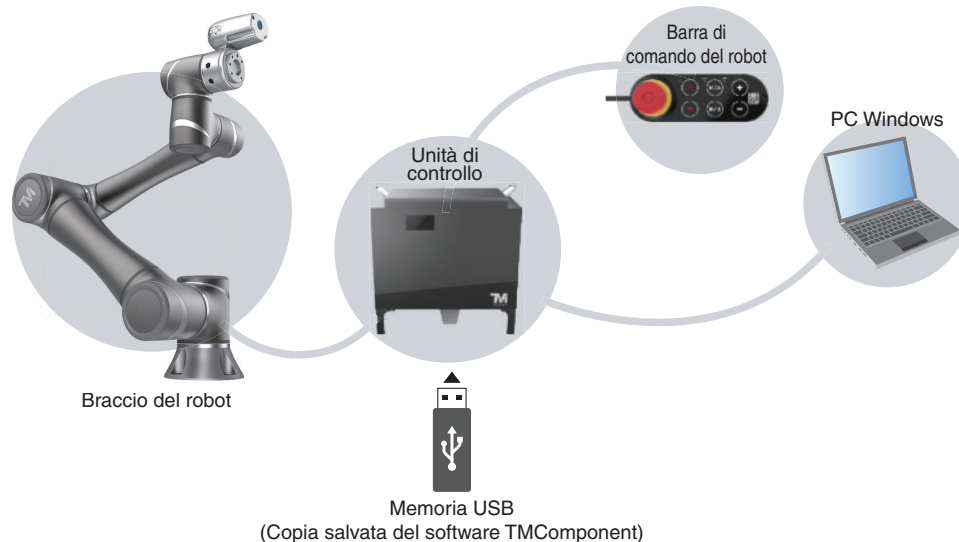


## Facile programmazione

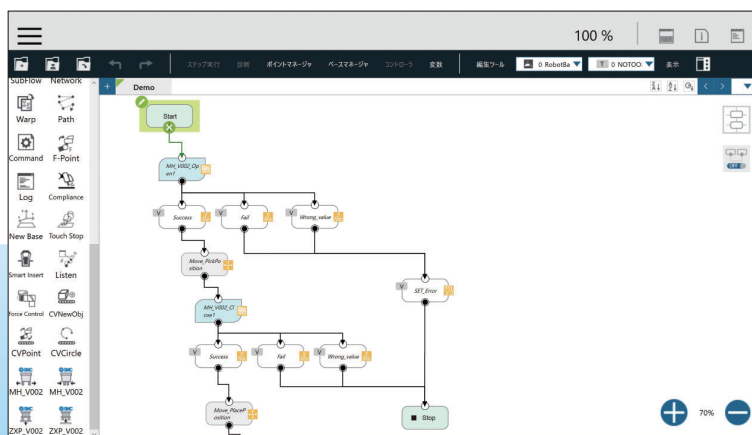
Grazie al software certificato TMComponent di OMRON Corporation e TECHMAN ROBOT Inc., è possibile programmare facilmente diverse operazioni e segnali dei sensori tramite un'unità di controllo dotata dello strumento software dedicato "TMflow" o utilizzando diagrammi di flusso grafici su un computer Windows.

È possibile installare facilmente il software inserendo una USB con il pacchetto del software TMComponent in un'unità di controllo o un computer Windows.

\* Scaricare il pacchetto del software TMComponent dal sito web di SMC e salvarlo su una memoria USB.



## Schermata del programma dell'unità di presa pneumatica



## 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>