

Dispositivo di presa pneumatica

per Robot Collaborativi

Compatibile con i Robot Collaborativi

UNIVERSAL ROBOTS

serie UR (e)

Configurazione

Plug & Play per un utilizzo immediato

URCap Facile programmazione



UNIVERSAL ROBOTS+
Certified



Plug & Play

Dispositivo di presa pneumatica

per Robot Collaborativi

UNIVERSAL ROBOTS

Per uso con: serie UR3(e), UR5(e), UR10(e), UR16e

- 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

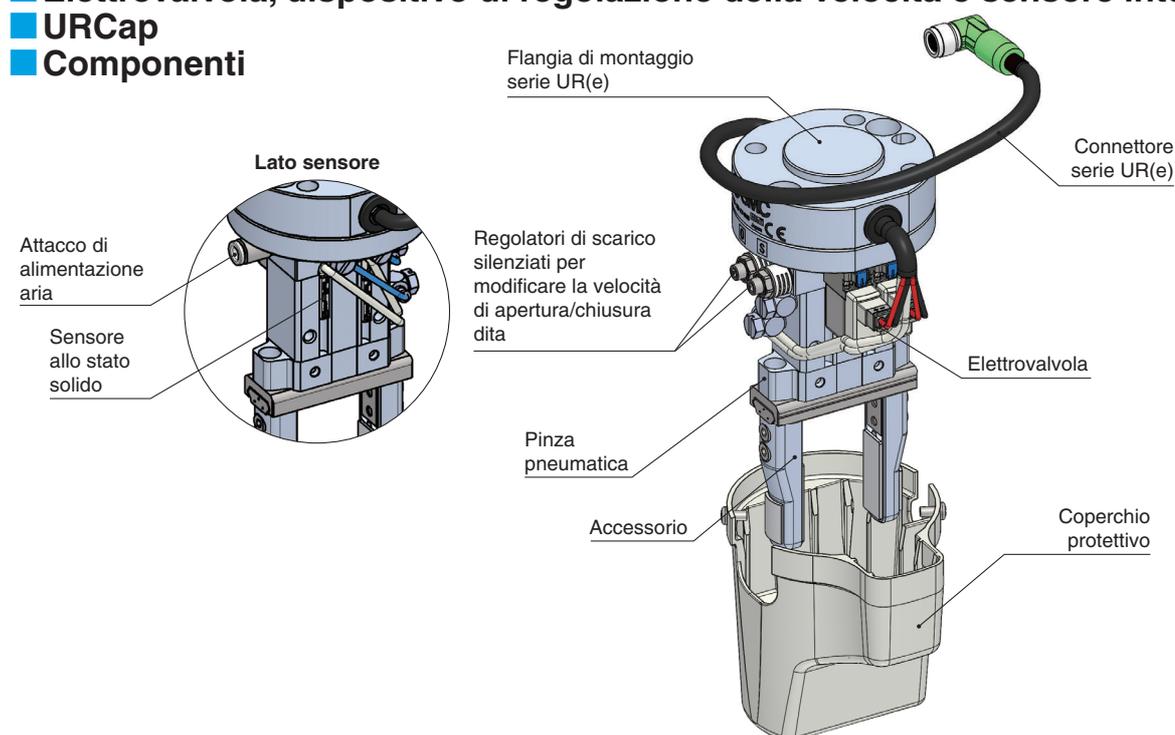
Con guida lineare ad alta precisione

Ripetibilità: ± 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 M8 del cablaggio elettrico.
- Elettrovalvola, dispositivo di regolazione della velocità e sensore integrati
- URCap
- Componenti



Codici di ordinazione



JMHZ2-16D-X7400B

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
Apertura/chiusura (entrambi i lati) [mm]	10
Peso [g]	430
Certificazioni	ISO9409-1-50-4-M6
Modello di sensore	D-M9P-5
Tipo di connettore	Connettore 8 pin M8 (femmina)

■ **Parti incluse:** vite di montaggio, perno di posizionamento, tubo di connessione ($\varnothing 4 \times 2$ m)

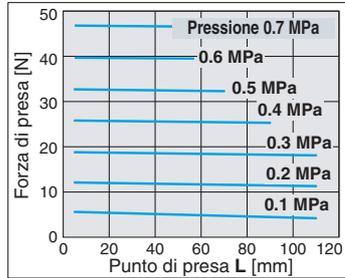
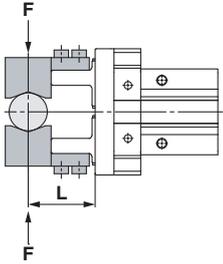
Caratteristiche

Forza di presa

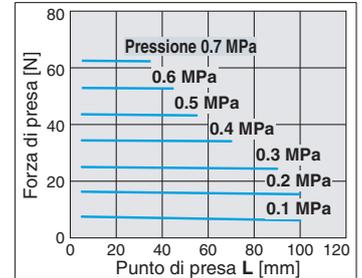
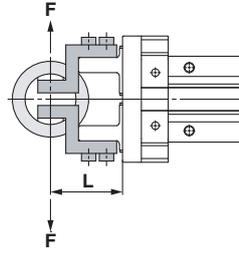
● Indicazione della forza di presa effettiva

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

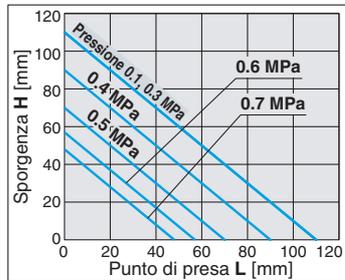
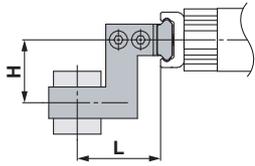


Punto di presa

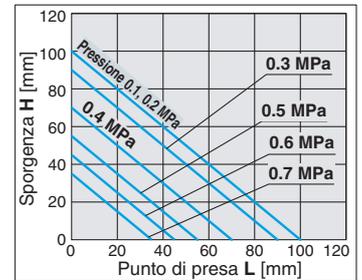
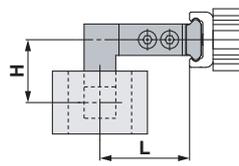
● La pinza pneumatica deve essere azionata in modo che il punto di presa del pezzo "L" e la sporgenza totale "H" rimangano all'interno del range mostrato per ogni pressione d'esercizio indicata nei grafici sotto.

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

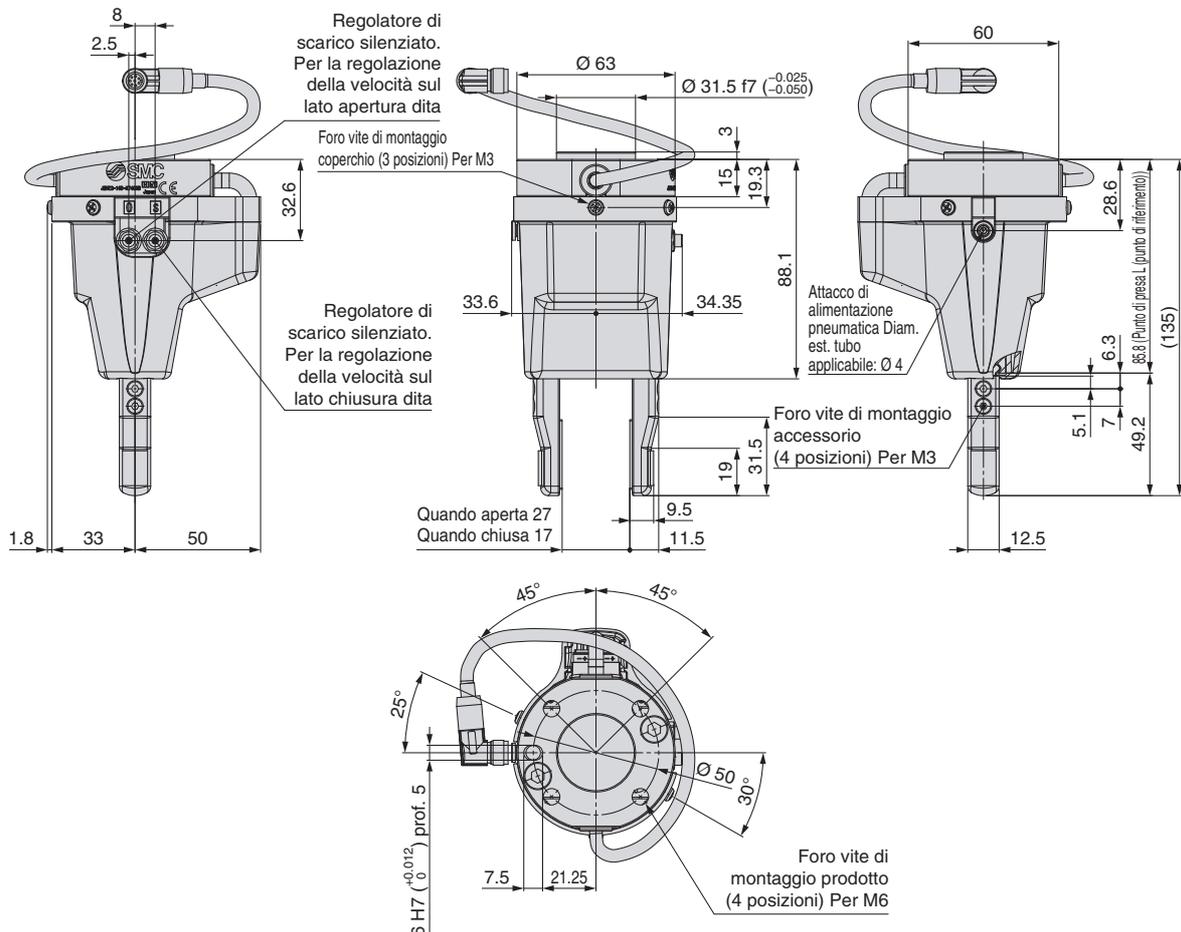
Presenza esterna



Presenza interna



Dimensioni

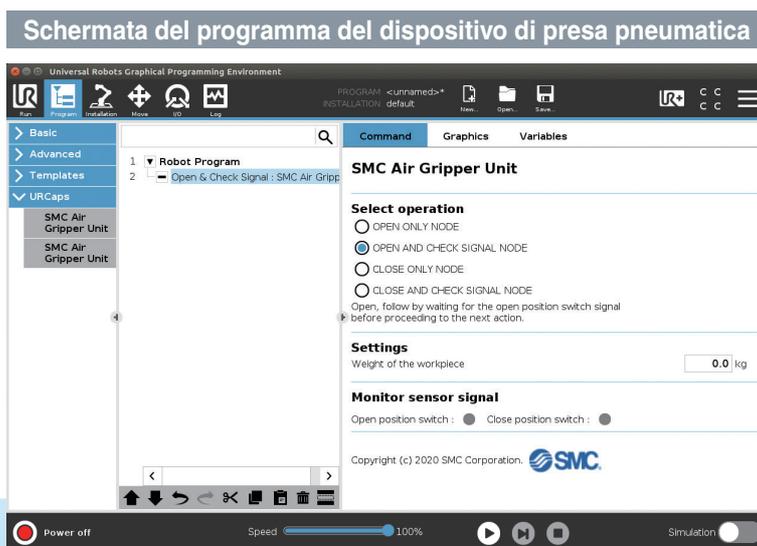
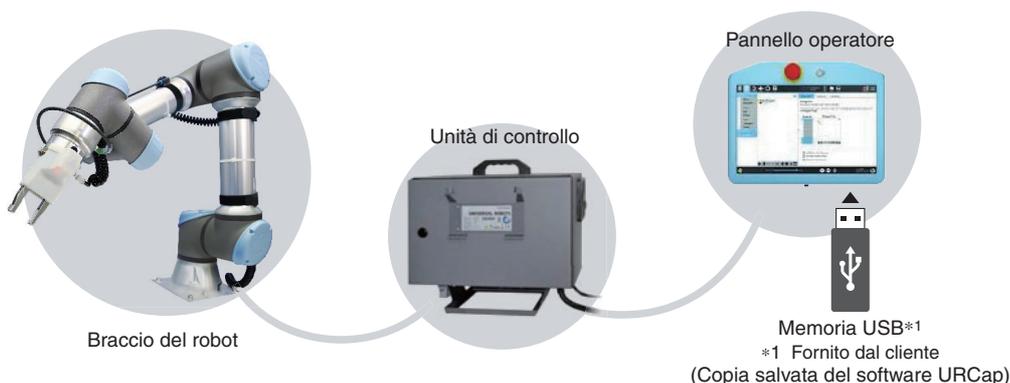


URCap

Facile programmazione

Utilizzando il software dedicato certificato per Universal Robots, URCap, il pannello operatore può eseguire varie operazioni in modo intuitivo, consentendo di incorporare facilmente i segnali dei sensori. Salvare una copia del software URCap su una memoria USB e inserirla nel pannello operativo per installare facilmente il software.

* Scaricare il software URCap dal sito web e salvarlo su 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>