



協働ロボット用 エアグリッパ

オムロン株式会社
協調ロボット「TMシリーズ」、
TECHMAN ROBOT Inc.
協働ロボット「TMシリーズ」に対応

Plug and Playで
すぐ使える

TMComponent対応 簡単プログラミング

TMPlug&Play
CERTIFIED



JMHZ2-X7400B-TM



詳細はこちら

P-20-19 [Ⓐ]

Plug and Play

協働ロボット用 エアグリッパ

オムロン株式会社、TECHMAN ROBOT Inc.

TM5, TM12, TM14対応



■ エア駆動により、小形・軽量でも高把持力

■ ガイダー一体構造により高剛性・高精度を実現したエアグリッパ

高精度リニアガイド採用

繰返し精度：**±0.01mm**

1ランク上のリニアガイドを採用

剛性の向上 (既存製品MHZ2の同サイズと比較)

■ エア供給チューブ1本、電気配線M8コネクタを接続するだけで動作可能

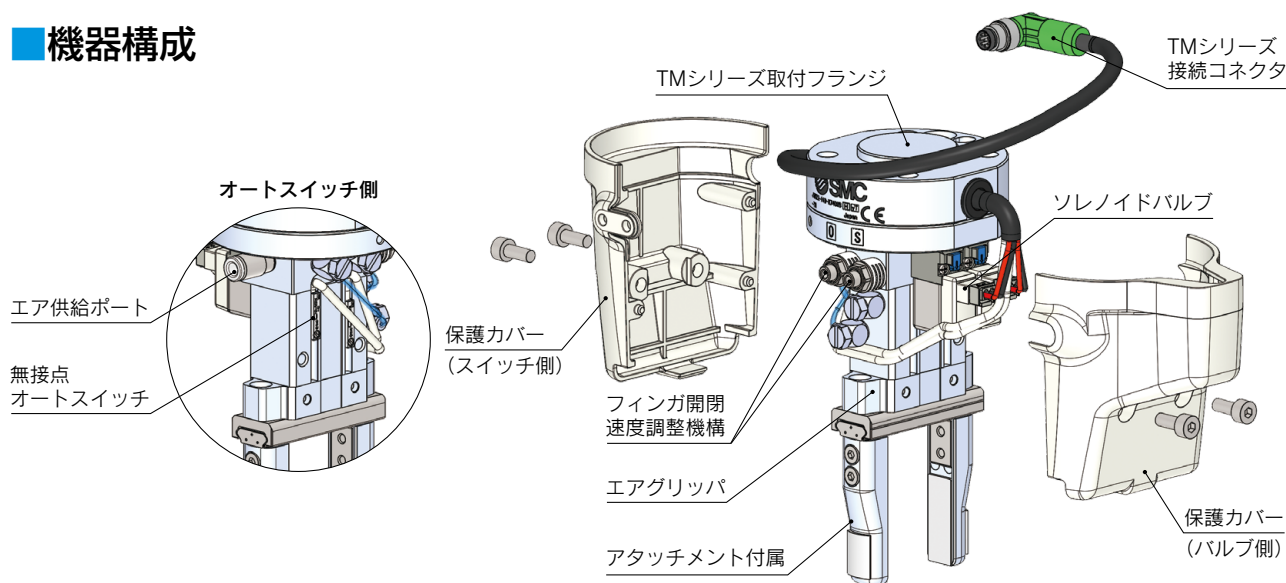
■ ソレノイドバルブ、速度調整機構、オートスイッチを一体化

■ TMComponent対応

■ 分割式保護カバーによりグリッパのメンテナンスが容易

ユーザー専用アタッチメントを取外さなくてもグリッパのメンテナンスが可能

■ 機器構成



型式表示方法



JMHZ2-16D-X7400B-TM

仕様

シリンダ内径[mm]	16
使用流体	空気
作動方式	複動形
使用圧力[MPa]	0.1~0.7
繰返し精度[mm]	±0.01
把持力	外径把持力 32.7
フィンガ1ヶ当たり実効値[N]	内径把持力 43.5
開閉ストローク(両側)[mm]	10
質量[g]	430
取付規格	ISO9409-1-50-4-M6
オートスイッチ型式	D-M9N-5
コネクタ形状	M8 8ピンコネクタ(プラグ)

■ 同梱部品: 取付用ボルト、位置決めピン、配管用チューブ(φ4×2m)、配管用継手(1種)

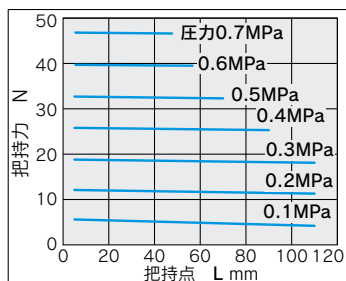
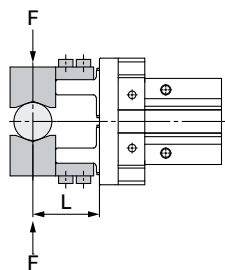
特性

把持力

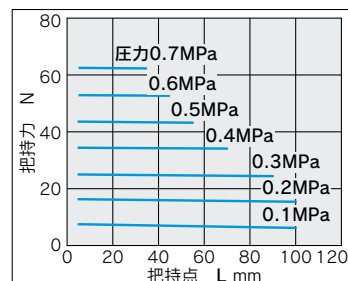
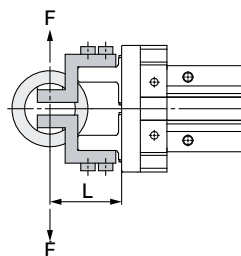
●実効把持力の表し方

下のグラフの実効把持力は、下図に示すように2ヶのフィンガおよびアタッチメントがすべてのワークに接している状態での1つのフィンガの推力:Fとして表しています。

外径把持力



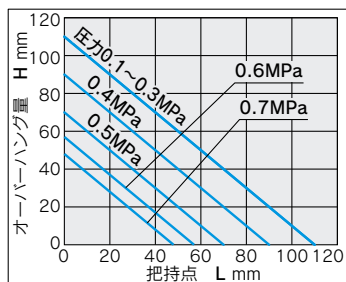
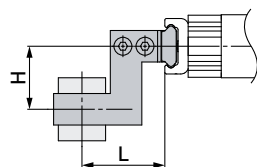
内径把持力



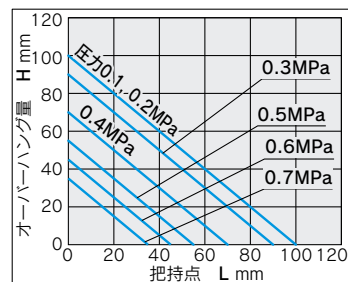
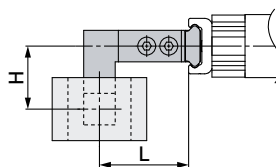
把持点

- ワークの把持点は、使用圧力ごとにオーバーハング量:Hが下のグラフの範囲内になるようにご使用ください。
- ワークの把持点を制限範囲外にすると、エアグリッパの寿命に悪影響を及ぼす原因となります。

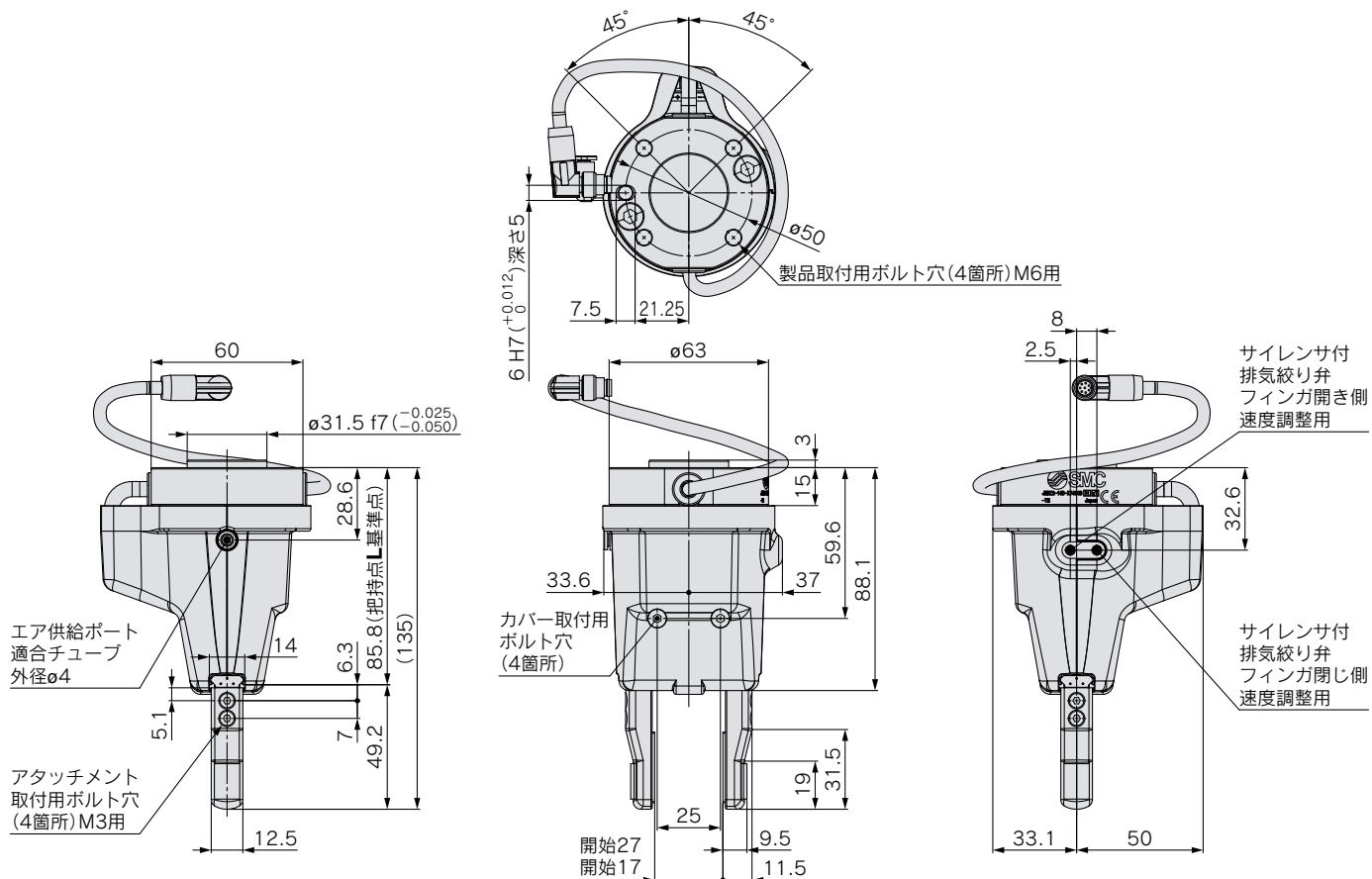
外径把持



内径把持



外形寸法図





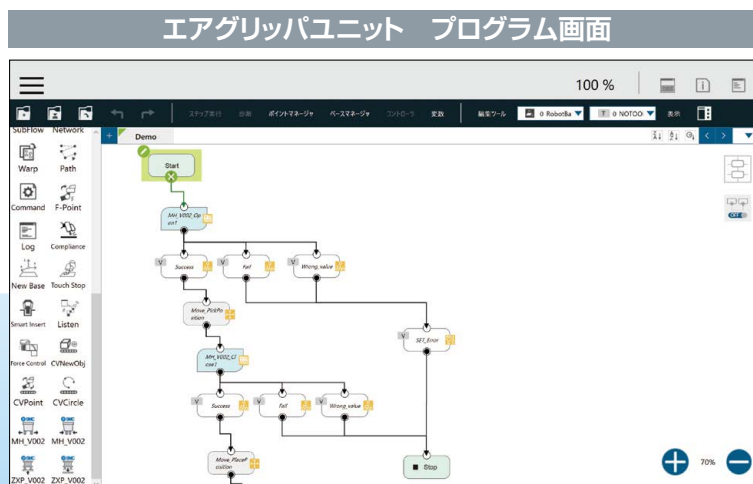
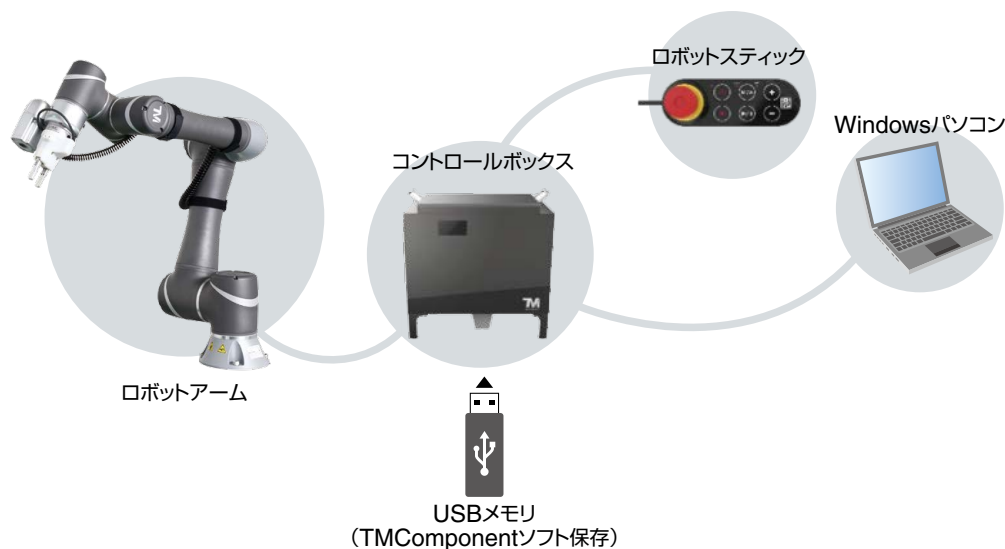
TMComponent対応

簡単なプログラミング

オムロン株式会社、TECHMAN ROBOT Inc. 認証済専用ソフトTMComponentを使い、専用ソフトウェアツール「TMflow」を搭載したコントロールボックスもしくはWindowsベースのコンピュータでグラフィカルフローチャートを使用して各種動作、センサ信号を簡単に組み込むことが可能。

TMComponentソフトウェアパッケージを保存したUSBメモリをコントロールボックスもしくはWindowsベースのコンピュータに差し込み簡単にソフトのインストールが可能。

※TMComponentソフトウェアパッケージはSMCホームページよりダウンロードして、お手持ちのUSBメモリに保存してください。



⚠ 安全に関するご注意 ご使用の際は「SMC製品取扱い注意事項」(M-03-3)および「取扱説明書」をご確認のうえ、正しくお使いください。