



協働ロボット用 エアグリッパ

三菱電機株式会社
協働ロボット「MELFA ASSISTA」対応



JMHZ2-X7400B-ASSISTA



詳細はこちら

P-20-20 [Ⓐ]

協働ロボット用 エアグリッパ

三菱電機株式会社 協働ロボット

「MELFA ASSISTA」対応



■ エア駆動により、小形・軽量でも高把持力

■ ガイド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)

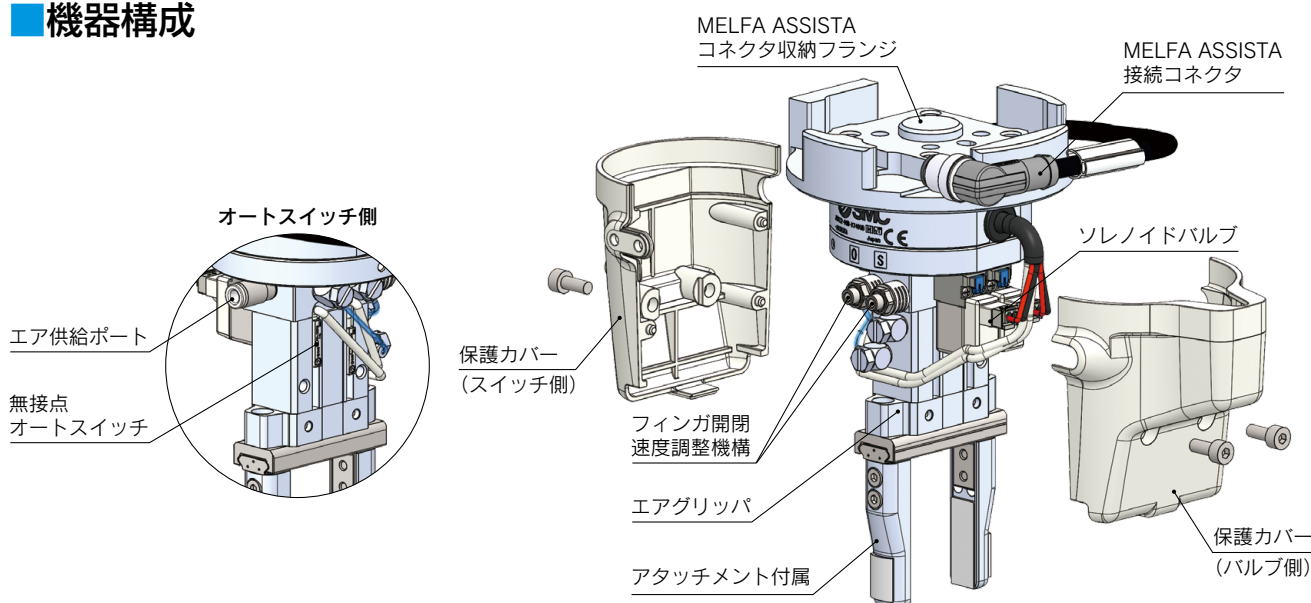
■ エア供給チューブ1本、電気配線M12コネクタを接続するだけで動作可能

■ 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

■ 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-ASSISTA-**P**

オートスイッチ出力方式

記号	オートスイッチ品番	出力方式
無記号	D-M9N-5	NPN
P	D-M9P-5	PNP

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
フィンガ1ヶ当たり実効値[N]	32.7
	内径把持力
	43.5
開閉ストローク(両側)[mm]	10
質量[g]	680
取付規格	ISO9409-1-31.5-4-M5
オートスイッチ型式	D-M9P-5、D-M9N-5
コネクタ形状	M12 8ピンコネクタ(プラグ)

■ 同梱部品: コネクタ収納フランジ、取付用ボルト、位置決めピン、配管用コイルチューブ(φ4)、配管用継手(2種)

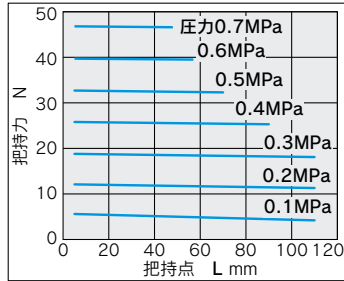
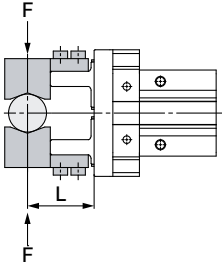
特性

把持力

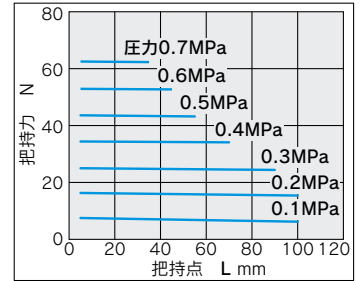
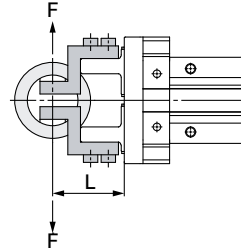
●実効把持力の表し方

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



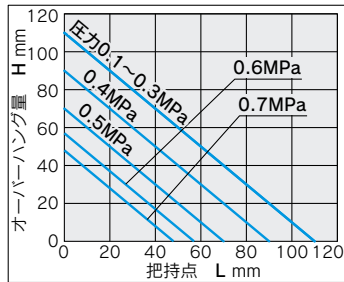
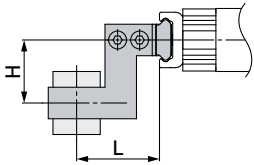
内径把持力



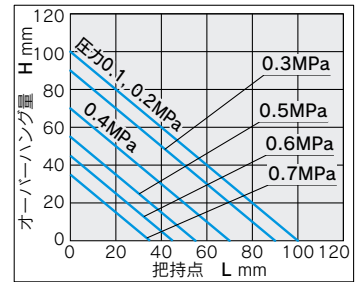
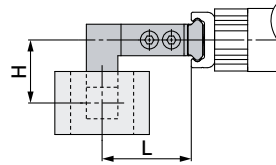
把持点

- 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。

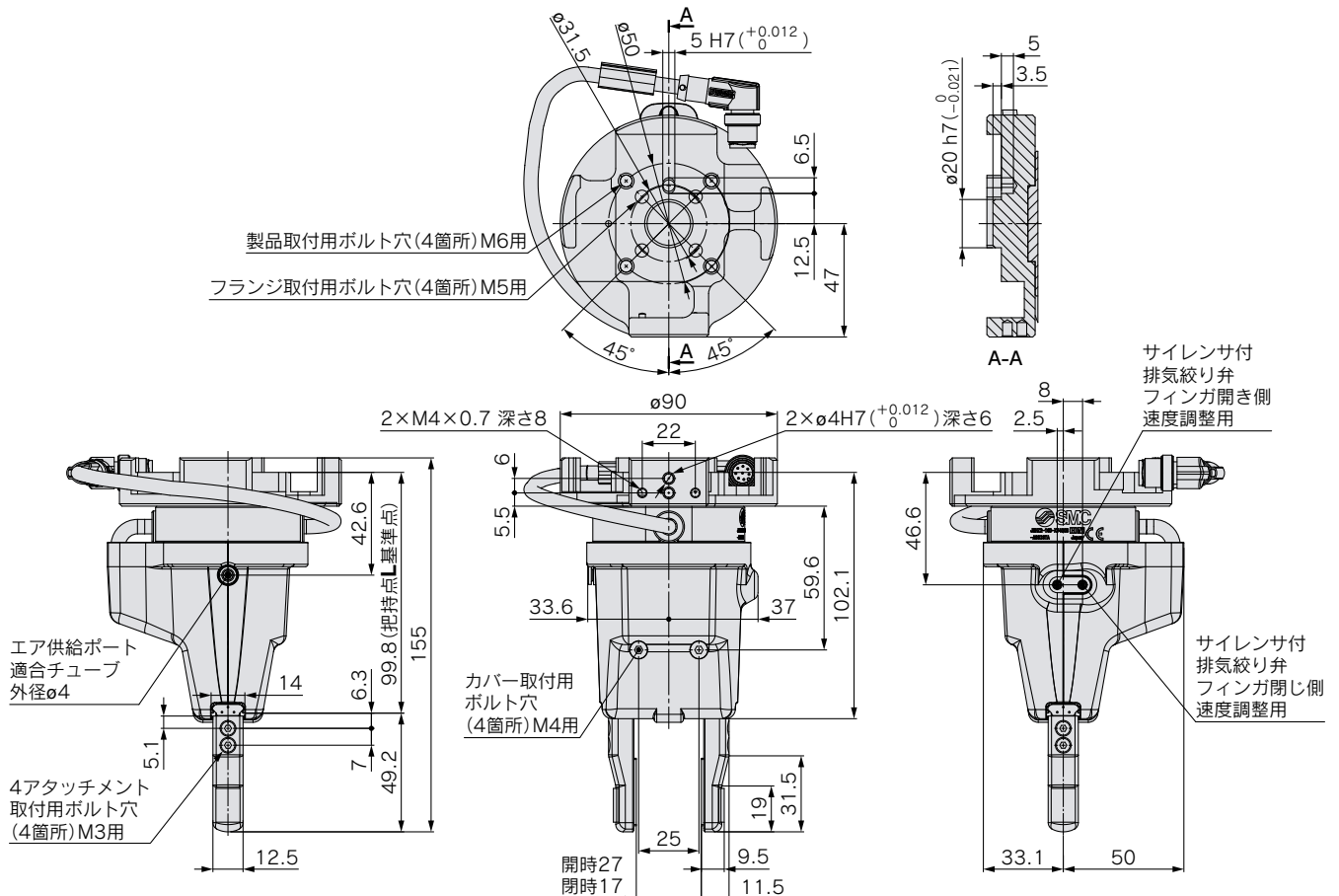
外径把持



内径把持




外形寸法図





協働ロボット用 エアグリッパ

MELFA
as⁺ista

 **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。