



協働ロボット用 マグネットグリッパ

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



MHM-X7400A-TM



詳細はこちら

Plug and Play

協働ロボット用

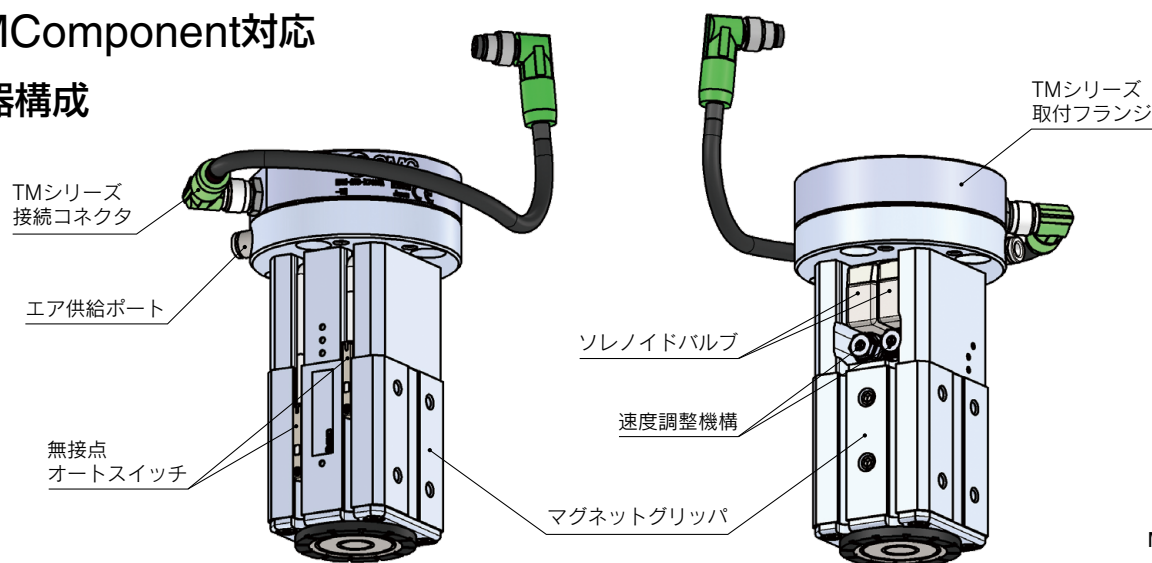
マグネットグリッパ

オムロン株式会社、TECHMAN ROBOT Inc.

TM5, TM12, TM14対応



- 磁石で重量物を吸着・保持が可能
- 穴あき、凹凸および複雑な形状ワークに対応
- コンパクトで高保持力
- 保持力最大**200N**($\phi 25$ 、ワーク厚さ6mm時)
- エア遮断時もワークの保持が可能
- 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、オートスイッチ、ピストン速度調整機構を一体化
- TMComponent対応
- 機器構成



MHMシリーズの
詳細はこちら

型式表示方法



MHM-25D-X7400A-TM

仕様

作動流体		空気
作動方式		複動形
使用圧力[MPa]		0.2～0.6
保証耐圧力[MPa]		0.9
周囲温度および使用流体温度[℃]		－10～50(凍結なきこと)
保持力[N]	ワーク厚さ：2mm	160
	ワーク厚さ：6mm	200
残存保持力[N]		0.3以下
給油		無給油
質量[g]		590
取付規格		ISO9409-1-50-4-M6
オートスイッチ型式		D-M9N
コネクタ形状		M8 8ピンコネクタ(プラグ)

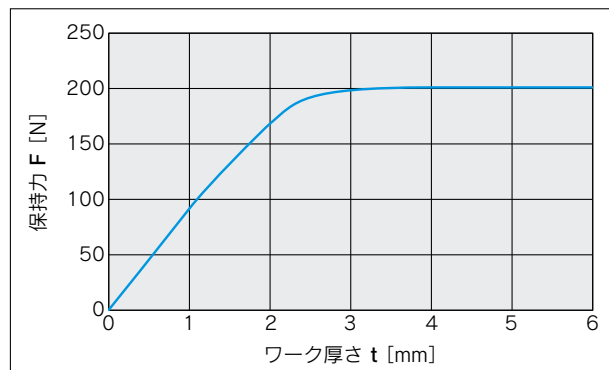
■ 同梱部品: 取付用ボルト、位置決めピン、配管用チューブ($\phi 4 \times 2\text{m}$)、配管用継手(1種)

特性

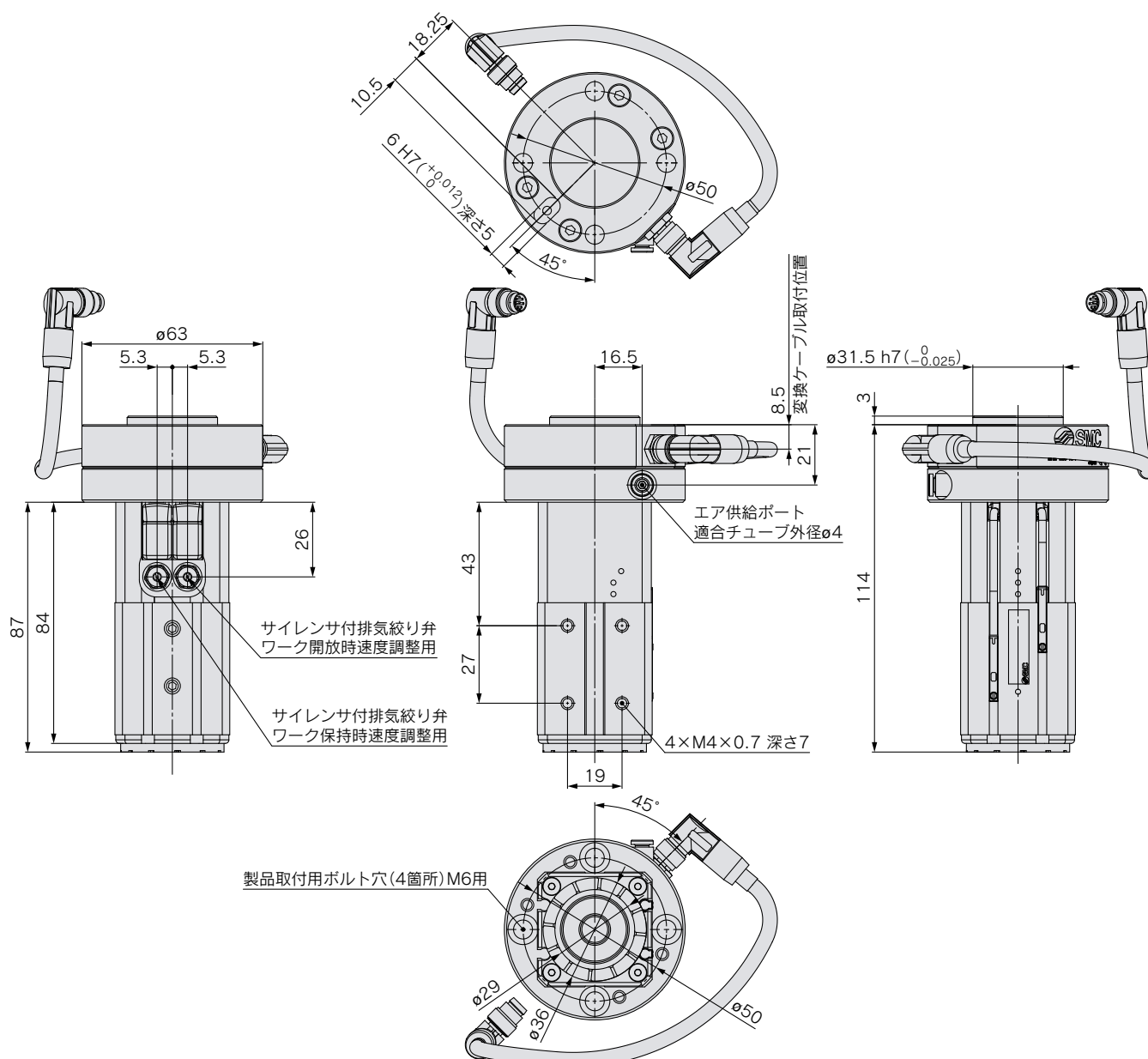
保持力

保持力グラフは、低炭素鋼平板の理論保持力です。保持力はワーク材質、形状等により変化しますので選定結果を目安(参考値)とし、実際に吸着試験を行ってご確認ください。

MHM-25



外形寸法図





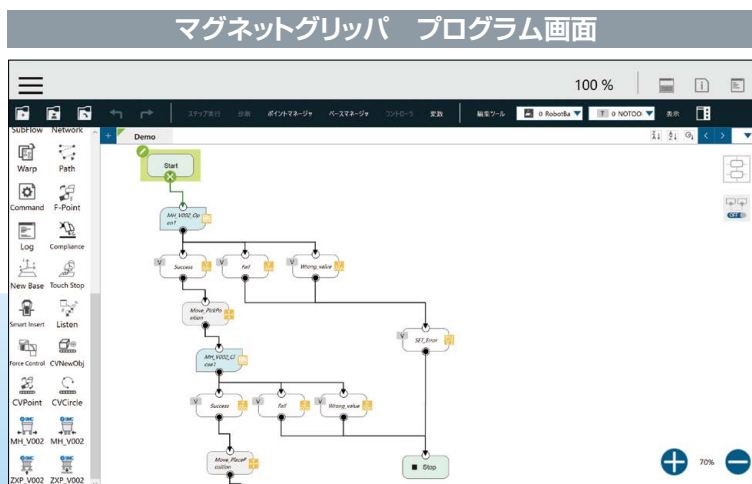
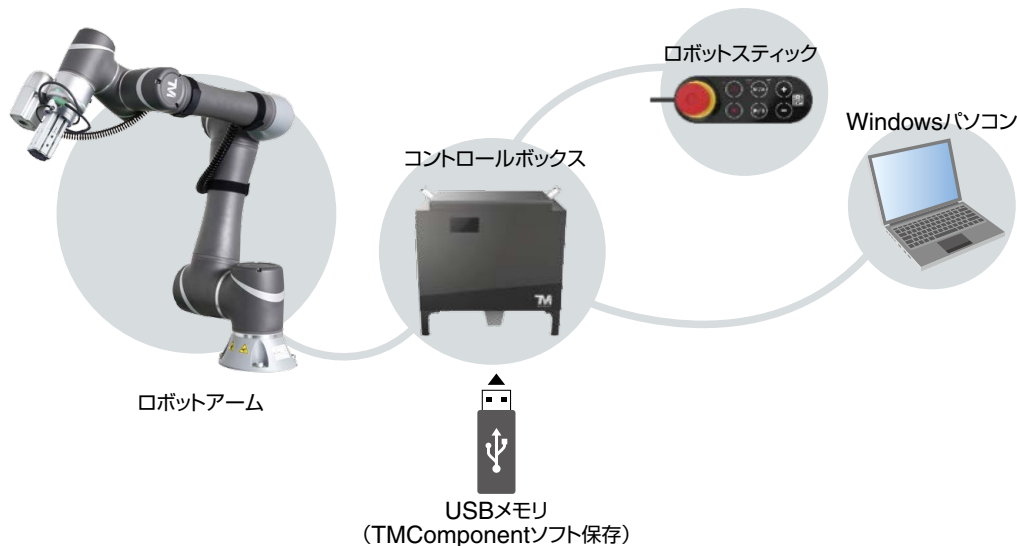
TMComponent対応

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。