



協働ロボット用 マグネットグリッパ

UNIVERSAL ROBOTS

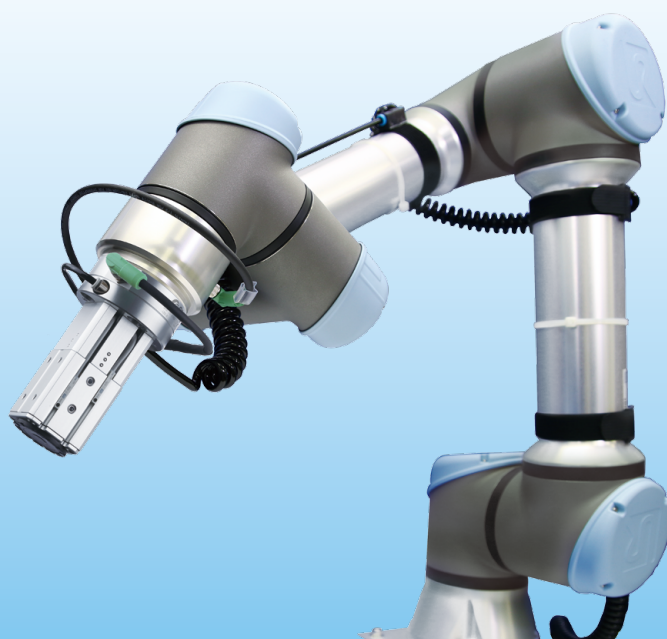
協働ロボット「UR(e)シリーズ」対応

Plug and Playで
すぐ使える

URCap対応 簡単プログラミング



UNIVERSAL ROBOTS+
Certified



MHM-X7400A



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

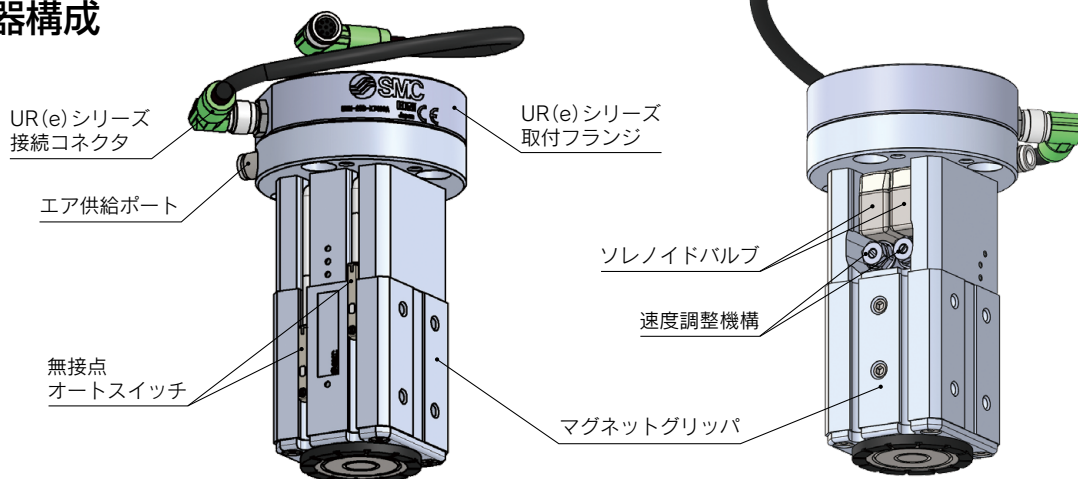
UNIVERSAL ROBOTS

UR3(e), UR5(e), UR10(e), UR16e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
- URCap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

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-M9P
コネクタ形状		M8 8ピンコネクタ(ソケット)

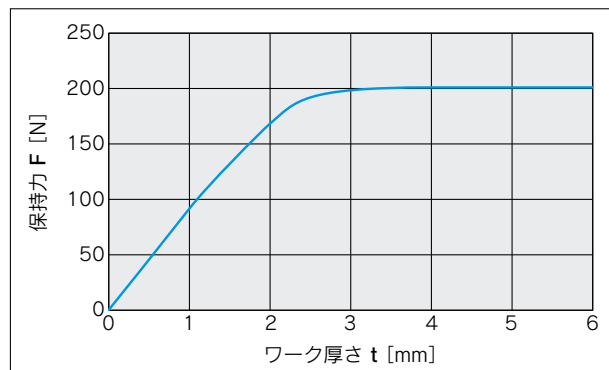
■ 同梱部品: 取付用ボルト、位置決めピン、配管用チューブ($\phi 4 \times 2m$)

特性

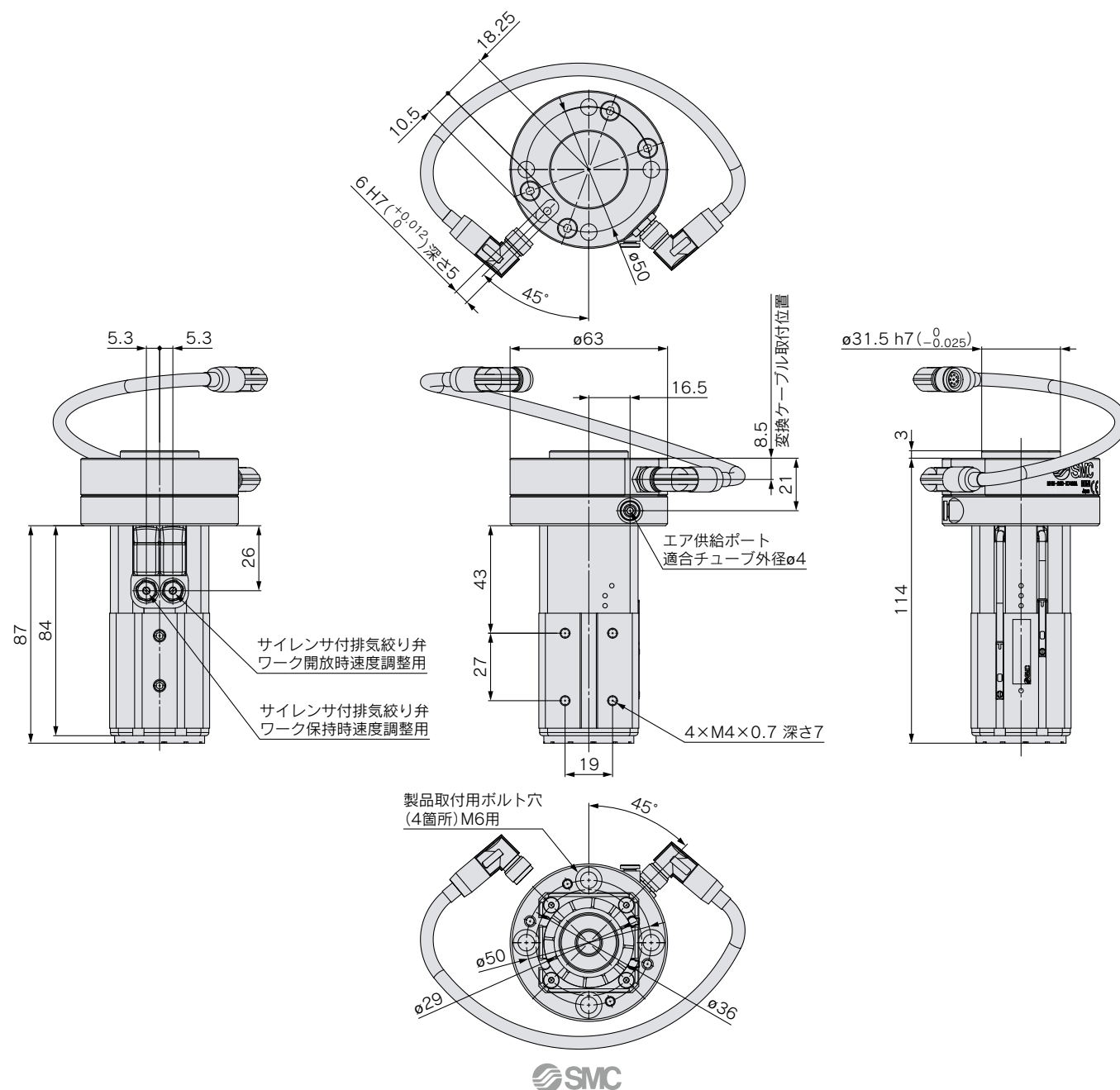
保持力

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





URCap対応

簡単なプログラミング

ユニバーサルロボット認証済み専用ソフトURCapを使い、
ティーチペンダントで直感的な操作で各種動作、センサ信号を簡単に組込むことが可能。
URCapソフトを保存したUSBメモリをティーチペンダントに差し込むことで簡単にソフトのインストールが可能。
※URCapソフトは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。

