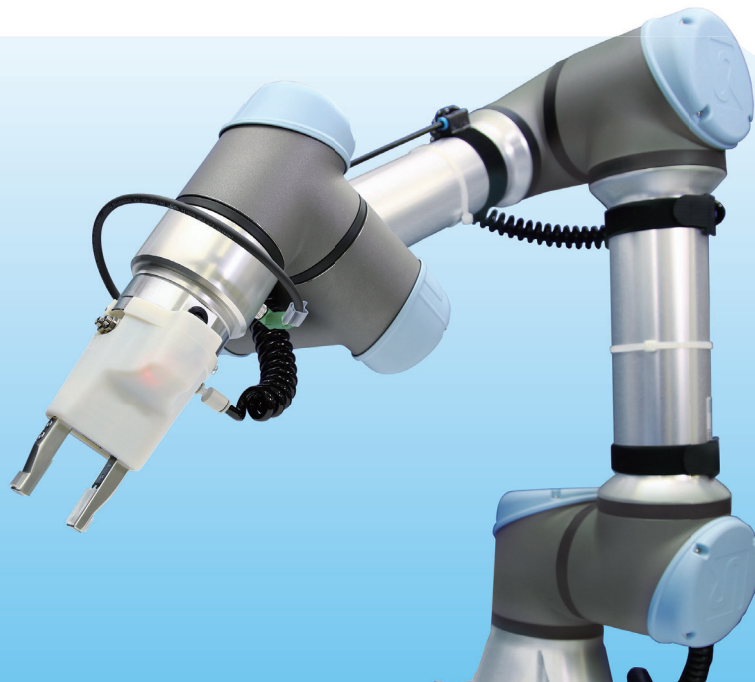


# Pneumatischer Greifer für kollaborative Roboter

Kompatibel mit der Serie UR (e)  
**UNIVERSALROBOTER**  
kollaborativer Roboter

Plug-and-Play Konfiguration  
für den sofortigen Einsatz

**URCap** Einfache Programmierung



# Plug-and-Play

## Pneumatischer Greifer für kollaborative Roboter

UNIVERSAL ROBOTS

Zur Verwendung mit: Serien UR3(e), UR5(e), UR10(e), UR16(e)

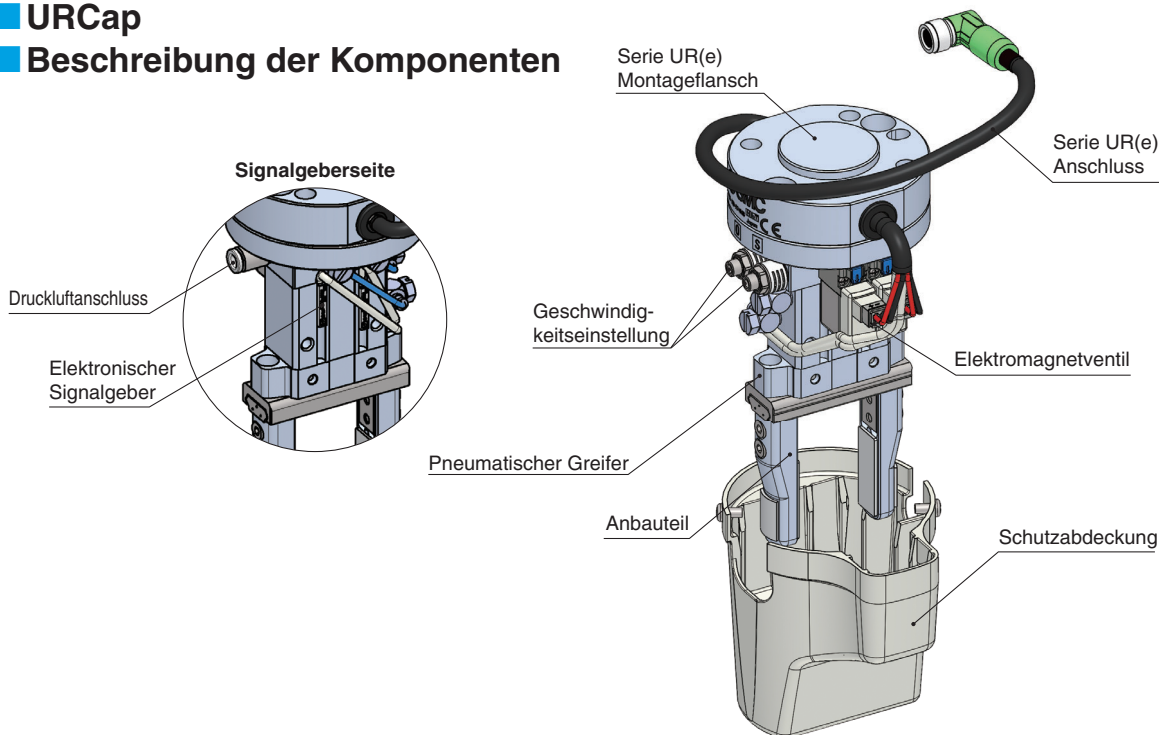
- Kompaktes, leichtes Produkt mit hoher Haltekraft durch Druckluftbetätigung
- Pneumatischer Greifer, der durch seine Konstruktion mit integrierter Führung eine hohe Steifigkeit und hohe Präzision bietet

Mit Präzisions-Linearführung

Linearführung mit höherer Steifigkeit.

**Wiederholgenauigkeit:  $\pm 0,01$  mm** | **Höhere Steifigkeit** (im Vergleich mit derselben Größe der bestehenden Serie MHZ2)

- Ermöglicht einen einfachen Betrieb durch Druckluftversorgung und elektrischen Anschluß mittels M8-Steckverbinder.
- Integriertes Elektromagnetventil, Signalgeber und Einstellung der Kolbengeschwindigkeit
- URCap
- Beschreibung der Komponenten



### Bestellschlüssel



**JMHZ2-16D-X7400B**

### Technische Daten

Kolben-Ø [mm]	16	
Medium	Druckluft	
Wirkungsweise	Doppeltwirkend	
Betriebsdruck [MPa]	0,1 bis 0,7	
Wiederholgenauigkeit [mm]	$\pm 0,01$	
Haltekraft Effektiver Wert pro Finger [N]	Außen	32,7
	Innen	43,5
Weg Öffnen/Schließen (beidseitig) [mm]	10	
Gewicht [g]	430	
Normen	ISO9409-1-50-4-M6	
Signalgebermodell	D-M9P-5	
Anschlusstyp	M8, 8-poliger Anschluss (Buchse)	

■ Beiliegende Teile: Befestigungsschrauben, Positionierstift, Druckluftschlauch (Ø 4 x 2 m)

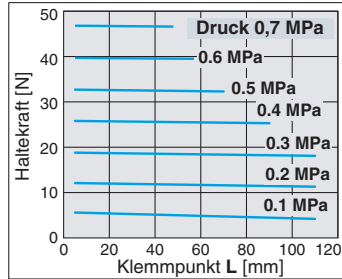
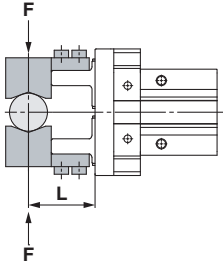
# Eigenschaften

## Haltekraft

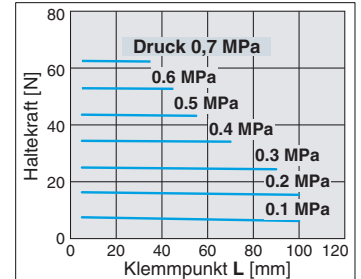
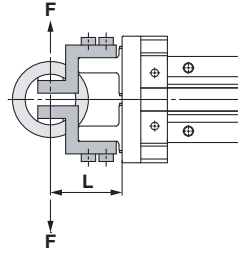
### Bestimmung der effektiven Klemmkraft

Die in den Diagrammen unten gezeigten Werte stehen für die Klemmkraft eines Fingers, wenn alle Finger und Anbauteile mit dem Werkstück in Kontakt sind.  $F$  = Kraft eines Fingers

### Außengreifend



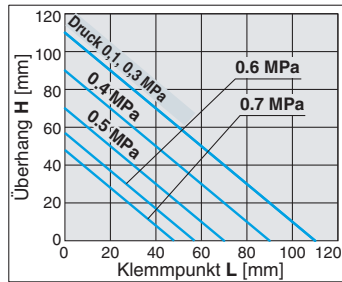
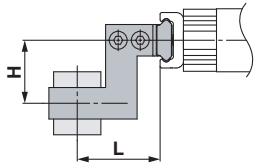
### Innengreifend



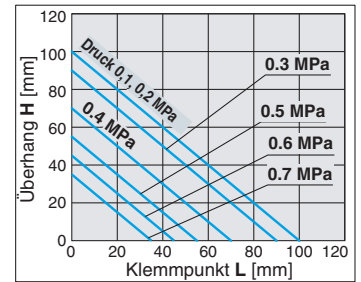
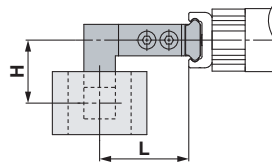
## Klemmpunkt

- Die pneumatischen Greifer sollten so betrieben werden, dass der Klemmpunkt des Werkstücks „L“ und der Überhang „H“ innerhalb des für die einzelnen Betriebsdrücke angegebenen Bereichs liegen.
- Falls sich der Klemmpunkt oberhalb der vorgeschriebenen Grenze befindet, wird sich die Lebensdauer des Greifers verkürzen.

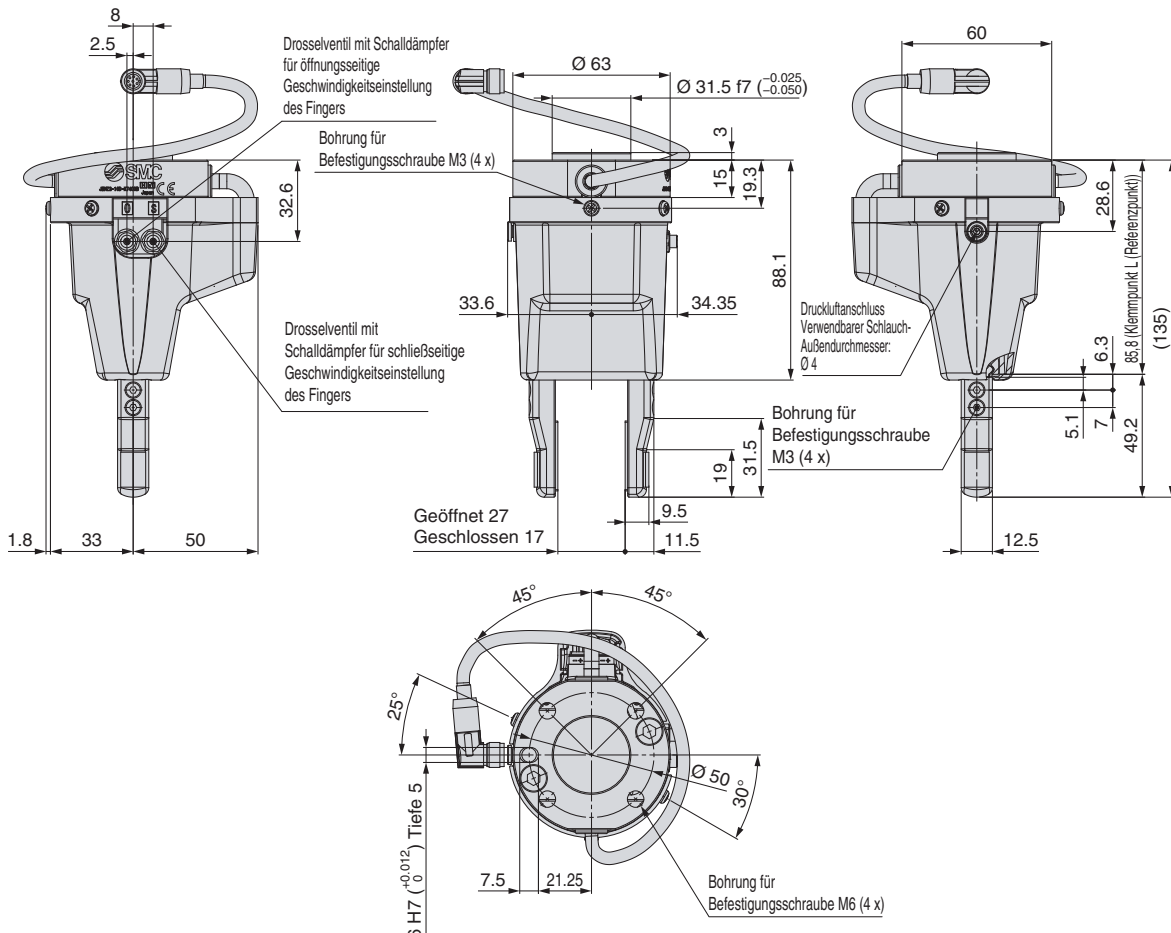
### Äußergreifend



### Innengreifend



## Abmessungen



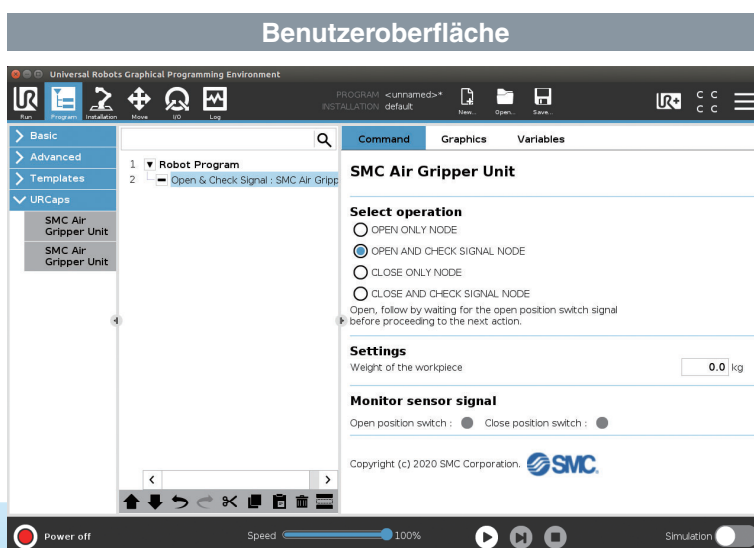
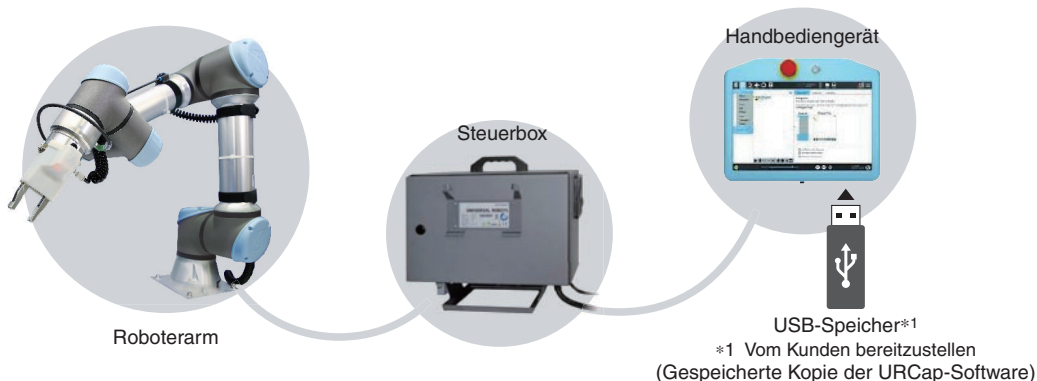
# URCap

## Einfache Programmierung

Durch die Verwendung der für Universal-Roboter zertifizierte Software URCap wird die Programmierung erleichtert, verschiedene Operationen intuitiv auszuführen, sodass Sensorsignale einfach hinzugefügt werden können.

Einfache Installation auf Handbediengeräten. Kopieren Sie die URCap-Software auf ein USB-Speichermedium und schließen Sie es an das Handbediengerät an.

\* Bitte laden Sie die URCap-Software von der Website herunter und speichern Sie sie auf einem USB-Speichermedium.



## 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>