

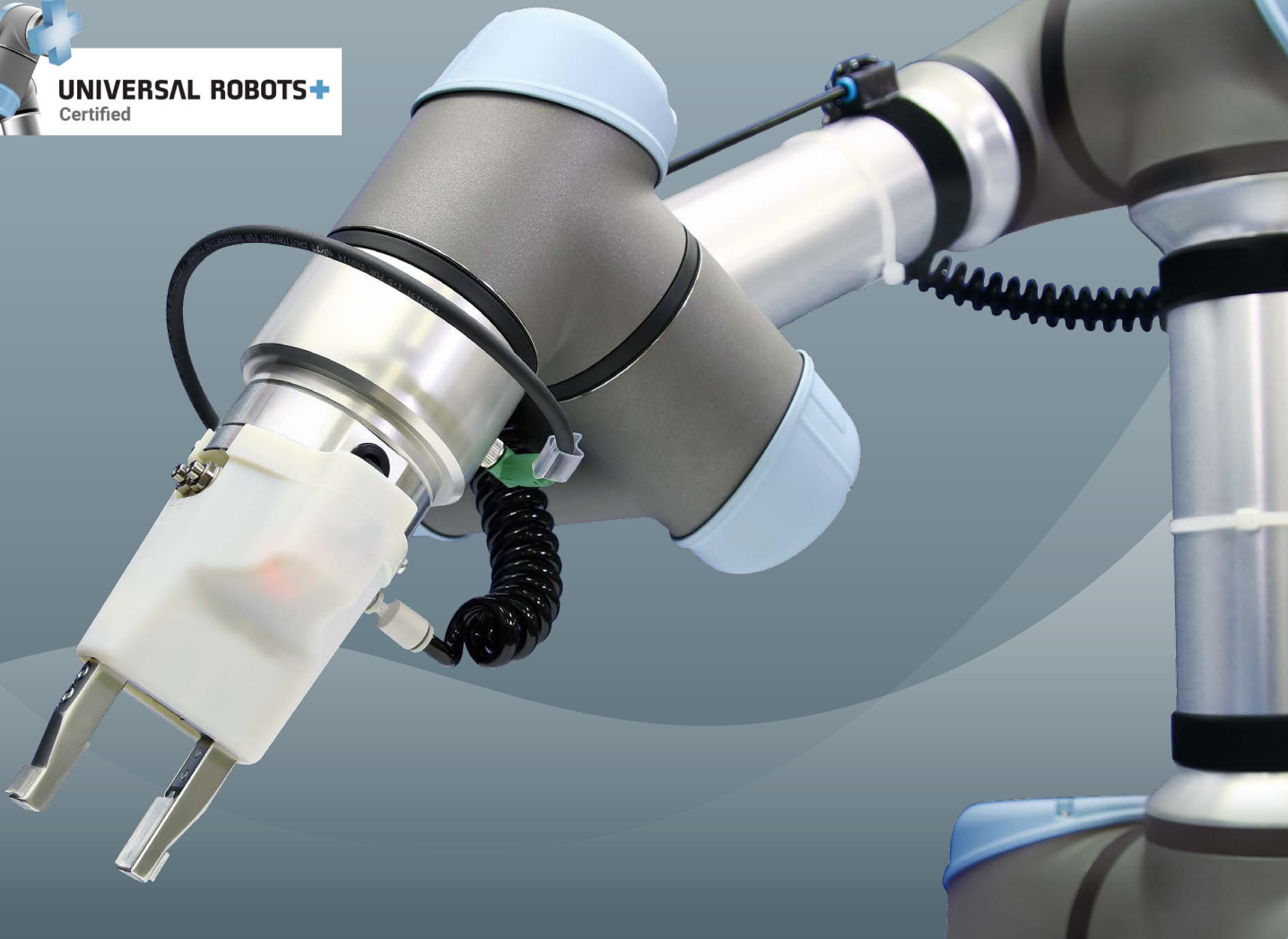
# 協働ロボット用 エアチャック

Plug and Playで  
すぐ使える

URCap対応 簡単プログラミング



UNIVERSAL ROBOTS+  
Certified



## JMHZ2-X7400B



詳細はこちら

# 協働ロボット用 エアチャック

UR3(e), UR5(e), UR10(e), UR16e対応

## Plug and Play

エア駆動により、小形・軽量でも高把持力  
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、速度調整機構を一体化
- 取付規格:ISO9409-1-50-4-M6
- URCap対応(裏表紙参照)



取付規格  
ISO9409-1-50-4-M6



### 仕様

シリンダ内径 [mm]	16
使用流体	空気
使用圧力 [MPa]	0.1~0.7
繰返し精度 [mm]	±0.01
作動方式	複動形
把持力 フィンガ1ヶ当たり実効値 [N]	外径把持力 32.7 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
コネクタ形状	M8 8ピン(メス)

### 型式表示方法

**JMHZ 2-16 D-X7400 B**

フィンガ数  
**2** 2爪

シリンダ内径  
**16** 16mm

作動方式  
**D** 複動式

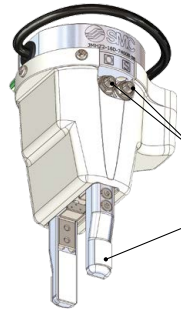
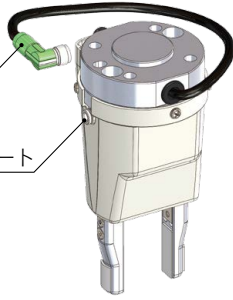
保護カバー  
**B** 保護カバー付

RoHS

## 各部名称

ユニバーサルロボット  
接続用コネクタ

エア供給ポート



フィンガ開閉  
速度調整機構

アタッチメント付属

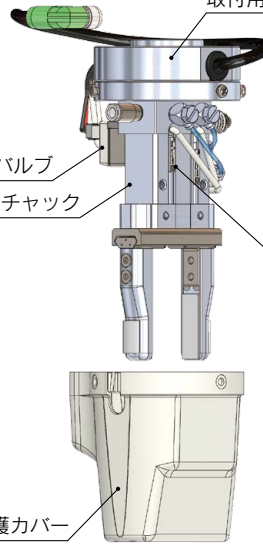
ソレノイドバルブ

エアチャック

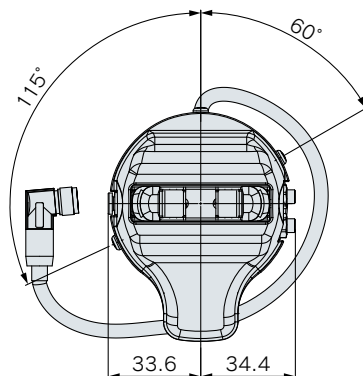
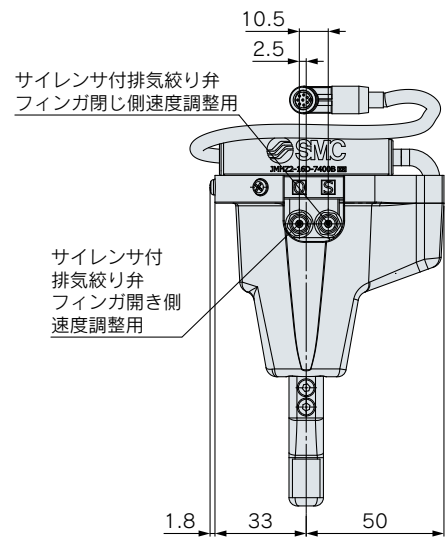
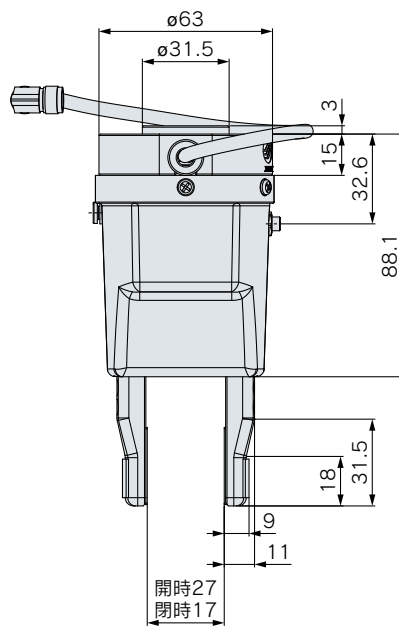
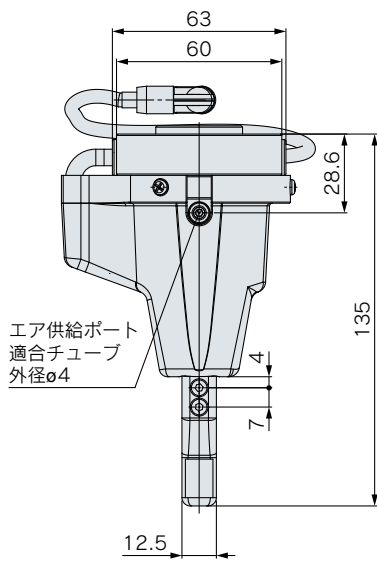
ユニバーサルロボット  
取付用フランジ

無接点  
オートスイッチ2個

保護カバー



## 外形寸法図



# URCap対応

URCapソフトの  
詳細はこちら



## 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。



ロボットアーム

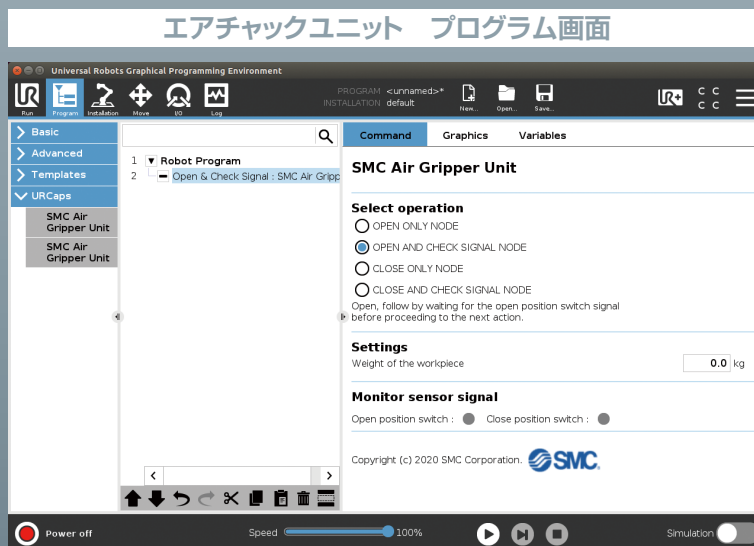


コントロールボックス

ティーチペンダント



USBメモリ  
※お客様用意  
(URCapソフト保存)



**⚠ 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。