

Tay gắp cho Robot cộng tác

Phù hợp với dòng
robot cộng tác CRX



FANUC CORPORATION



Quét mã QR để tìm hiểu
thêm nhiều thông tin

Plug and Play

Tay gắp chân không
ZXP7□21-X1



Tay gắp nam châm
MHM-X7400A-CRX



Tay gắp khí
JMHZ2-X7400B-CRX



Tay gắp cho Robot cộng tác

FANUC CORPORATION

Sản phẩm phù hợp với dòng CRX-10iA, 10iA/L

Dành cho hút

Tay gắp chân không ZXP7 □21-X1

- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp vòi phun chân không, van cấp / xả khí, cảm biến áp suất và cốc
- Có rất nhiều biến thể cốc để hỗ trợ nhiều loại phôi.
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Tải tối đa [kg]	7
Áp suất chân không tối đa [kPa]	-84
Tỷ lệ hút [L/min (ANR)]	17
Trọng lượng [g]	581 *1

*1 Không có mặt bích lắp cốc

Dành cho hút

Tay gắp nam châm MHM-X7400A-CRX

- Hút và giữ các vật nặng bằng nam châm
- Hỗ trợ phôi có lỗ và bề mặt không bằng phẳng
- Lực giữ: Tối đa 200 N ($\varnothing 25$, độ dày phôi 6 mm)
- Duy trì giữ phôi ngay cả khi ngắt khí
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp van điện từ, công tắc tự động và cơ chế điều chỉnh tốc độ piston
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Lực giữ [N]	Độ dày phôi: 2 mm	160
	Độ dày phôi: 6 mm	200
Trọng lượng [g]		590



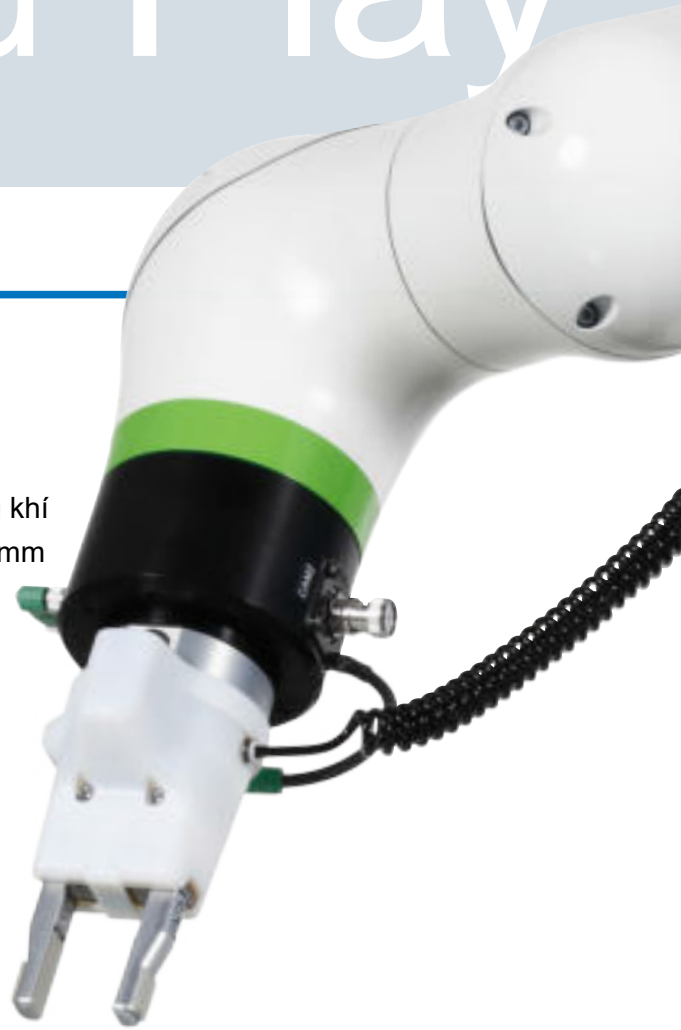
Plug and Play

Dành cho kẹp

Tay gấp khí JMHZ2-X7400B-CRX

- Sản phẩm nhỏ gọn, nhẹ với lực bám cao do vận hành bằng khí
- Với hướng dẫn tuyến tính chính xác cao: Độ lặp lại: $\pm 0,01$ mm
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và 1 đầu nối dây điện M8.
- Van điện từ tích hợp, cơ chế điều chỉnh tốc độ và công tắc tự động
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Lực kẹp	Bên ngoài	32.7
Giá trị hiệu quả trên mỗi ngón [N]	Bên trong	43.5
Hành trình mở / đóng (Cả hai bên) [mm]		10
Trọng lượng [g]		430



FANUC CRX Phần mềm Plug-in

- Bằng cách sử dụng phần mềm plug-in của SMC, cửa sổ cài đặt chuyên dụng có thể được hiển thị và có thể thực hiện các hướng dẫn chuyên dụng.
- Phần mềm plug-in CRX có thể dễ dàng cài đặt bằng cách cắm thẻ USB có chứa phần mềm vào thiết bị điều khiển.



FANUC Robot
CRX-10iA

R-30 \bar{z} B Mini Plus



Bảng điều khiển TP



Thẻ nhớ USB
(Bản sao đã lưu của phần mềm
FANUC CRX plug-in)

Tay gắp cho Robot cộng tác

Phù hợp với dòng TM



OMRON CORPORATION

robot cộng tác và dòng TM

TECHMAN ROBOT Inc.

robot cộng tác



Quét mã QR để tìm hiểu thêm nhiều thông tin.

Plug and Play

Tay gắp chân không
ZXP7□41-X1



Tay gắp nam châm
MHM-X7400A-TM



Tay gắp khí
JMHZ2-X7400B-TM



CAT.ES160-2A

Tay gắp cho Robot cộng tác

OMRON Corporation và TECHMAN ROBOT Inc.

Sản phẩm phù hợp với dòng TM □

Dành cho hút

Tay gắp chân không ZXP7 □ 41-X1

- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và hai đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp vòi phun chân không, van cấp / xả khí, cảm biến áp suất và cốc
- Có rất nhiều biến thể cốc để hỗ trợ nhiều loại phôi.
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Tải tối đa [kg]	7
Áp suất chân không tối đa [kPa]	-84
Tỷ lệ hút [L/min (ANR)]	17
Trọng lượng [g]	597 *1

*1 Không có mặt bích lắp cốc



Dành cho hút

Tay gắp nam châm MHM-X7400A-TM

- Hút và giữ các vật nặng bằng nam châm
- Hỗ trợ phôi có lỗ và bề mặt không bằng phẳng
- Lực giữ: Tối đa 200 N (ø25, độ dày phôi 6 mm)
- Duy trì giữ phôi ngay cả khi ngắt khí
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp được van điện từ, công tắc tự động và cơ chế điều chỉnh tốc độ piston
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Lực giữ [N]	Độ dày phôi: 2 mm	160
	Độ dày phôi: 6 mm	200
Trọng lượng [g]		590



Plug and Play



Dành cho kẹp

Tay gấp khí JMHZ2-X7400B-TM

- Sản phẩm nhỏ gọn, nhẹ với lực bám cao do vận hành bằng khí
- Với dẫn hướng tuyến tính chính xác cao:
Độ lặp lại: $\pm 0,01$ mm
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp được van điện từ, cơ chế điều chỉnh tốc độ và công tắc tự động
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6



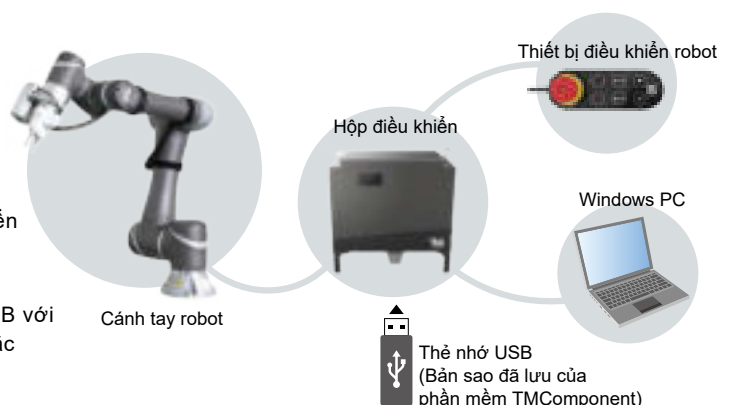
Lực kẹp	Bên ngoài	32.7
Giá trị hiệu quả trên mỗi ngón [N]	Bên trong	43.5
Hành trình mở/đóng (Cả 2 mặt) [mm]		10
Trọng lượng [g]		430



TMComponent

Lập trình dễ dàng

- Sử dụng phần mềm chuyên dụng TMComponent, có thể dễ dàng kết hợp các hoạt động và tín hiệu cảm biến khác nhau bằng cách sử dụng lưu đồ đồ họa trên hộp điều khiển hoặc máy tính chạy Windows được trang bị công cụ phần mềm chuyên dụng "TMflow".
- Bạn có thể dễ dàng cài đặt phần mềm bằng cách cắm USB với gói phần mềm TMComponent vào một hộp điều khiển hoặc máy tính Windows..



Tay gắp cho Robot cộng tác

Phù hợp với dòng
robot cộng tác MELFA ASSISTA

Mitsubishi Electric Corporation



Quét mã QR để tìm hiểu
thêm nhiều thông tin.

Tay gắp chân không
ZXP7□-X1□-ASSISTA



Tay gắp nam châm
MHM-X7400A-ASSISTA



Tay gắp khí
JMHZ2-X7400B-ASSISTA



Tay gắp cho Robot cộng tác

Mitsubishi Electric Corporation

Phù hợp với những sản phẩm MELFA ASSISTA

Dành cho hút

Tay gắp chân không ZXP7□-X1□-ASSISTA

- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M12.
- Tích hợp vòi phun chân không, van cấp / xả khí, cảm biến áp suất và cốc
- Có rất nhiều biến thể cốc để hỗ trợ nhiều loại phôi.
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-31.5-4-M5

Tải tối đa [kg]	7
Áp suất chân không tối đa [kPa]	-84
Tỷ lệ hút [L/min (ANR)]	17
Trọng lượng [g]	793 *1

*1 Không có mặt bích lắp cốc



Dành cho hút

Tay gắp nam châm MHM-X7400A-ASSISTA

- Hút và giữ các vật nặng bằng nam châm
- Hỗ trợ phôi có lỗ và bề mặt không bằng phẳng
- Lực giữ: Tối đa 200 N (ø25, độ dày phôi 6 mm)
- Duy trì giữ phôi ngay cả khi ngắt khí
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M12.
- Tích hợp được van điện từ, công tắc tự động và cơ chế điều chỉnh tốc độ piston
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-31.5-4-M5

Lực giữ [N]	Độ dày phôi: 2 mm	160
	Độ dày phôi: 6 mm	200
Trọng lượng [g]		780



Dành cho kẹp

Tay gấp khí JMHZ2-X7400B-ASSISTA

- Sản phẩm nhỏ gọn, nhẹ với lực bám cao do vận hành bằng khí
- Với dẫn hướng tuyến tính chính xác cao: Độ lặp lại: $\pm 0,01$ mm
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M12.
- Tích hợp được van điện từ, cơ chế điều chỉnh tốc độ và chuyển đổi tự động
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-31.5-4-M5

Lực kẹp	Bên ngoài	32.7
Giá trị hiệu quả trên mỗi ngón [N]	Bên trong	43.5
Hành trình mở/đóng (Cả 2 mặt) [mm]		10
Trọng lượng [g]		680

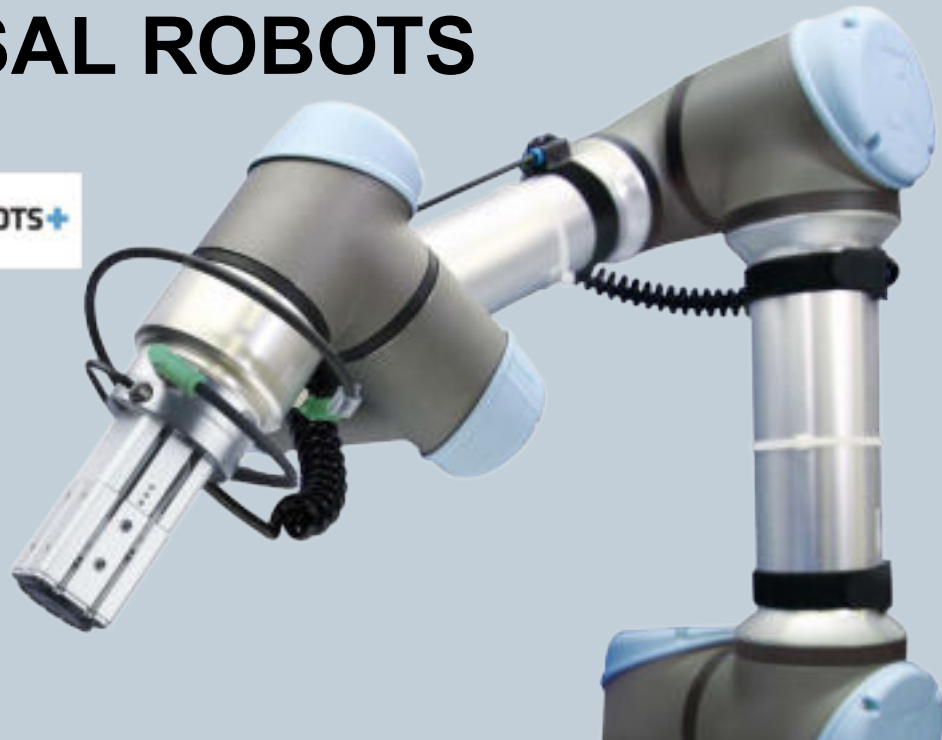


Tay gắp cho Robot cộng tác

Phù hợp với dòng
robot cộng tác UR (e)



UNIVERSAL ROBOTS



Quét mã QR để tìm hiểu
thêm nhiều thông tin.

Plug and Play

Tay gắp chân không
ZXP7□01-X1



Tay gắp nam châm
MHM-X7400A



Tay gắp khí
JMH22-X7400B



Tay gắp cho Robot cộng tác

UNIVERSAL ROBOTS

Phù hợp với những sản phẩm dòng UR □ (e)

Dành cho hút

Tay gắp chân không ZXP7 □01-X1

- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và 1 đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp vòi phun chân không, van cấp/xả khí, cảm biến áp suất và cốc
- Có rất nhiều biến thể cốc để hỗ trợ nhiều loại phôi.
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Tải tối đa [kg]	7
Áp suất chân không tối đa [kPa]	-84
Tỷ lệ hút [L/min (ANR)]	17
Trọng lượng [g]	581 *1

*1 Không có mặt bích lắp cốc



Dành cho hút

Tay gắp nam châm MHM-X7400A

- Hút và giữ các vật nặng bằng nam châm
- Hỗ trợ phôi có lỗ và bề mặt không bằng phẳng
- Lực giữ: Tối đa 200 N (ø25, độ dày phôi 6 mm)
- Duy trì giữ phôi ngay cả khi ngắt khí
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp được van điện từ, công tắc tự động và cơ chế điều chỉnh tốc độ piston
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6

Lực giữ [N]	Độ dày phôi: 2 mm	160
	Độ dày phôi: 6 mm	200
Trọng lượng [g]		590



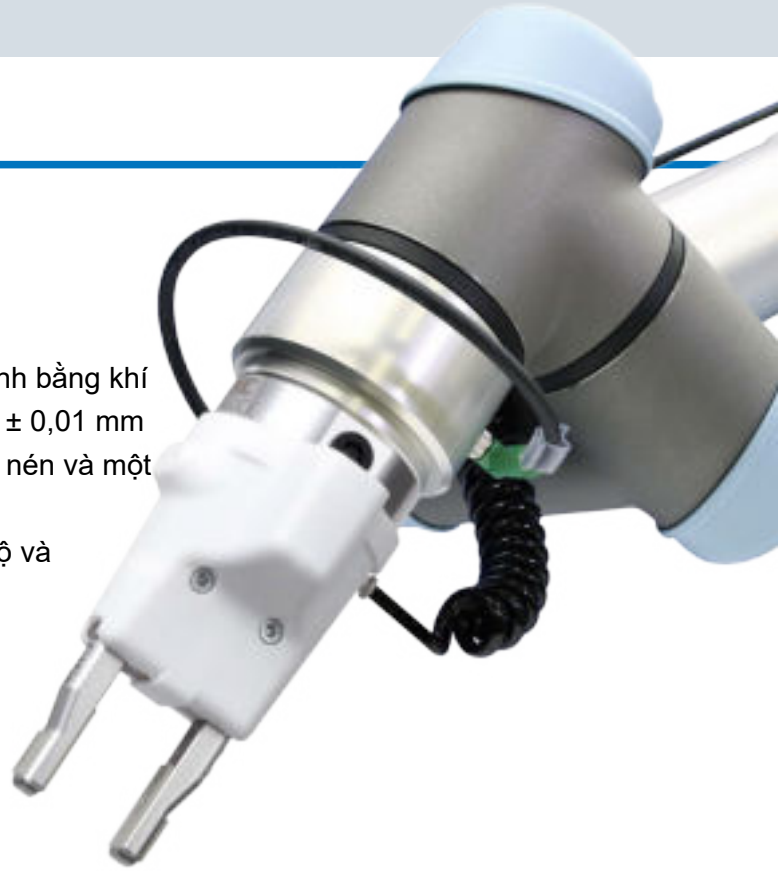
Plug and Play



Dành cho kẹp

Tay gấp khí JMHZ2-X7400B

- Sản phẩm nhỏ gọn, nhẹ với lực bám cao do vận hành bằng khí
- Với dẫn hướng tuyến tính chính xác cao: Độ lặp lại: $\pm 0,01$ mm
- Vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và một đầu nối dây điện M8.
- Tích hợp được van điện từ, cơ chế điều chỉnh tốc độ và chuyển đổi tự động
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-50-4-M6



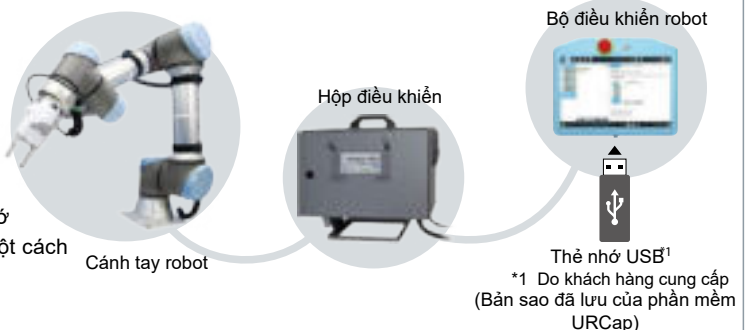
Lực kẹp	Bên ngoài	32.7
Giá trị hiệu quả trên mỗi ngón [N]	Bên trong	43.5
Hành trình mở/đóng (Cả 2 mặt) [mm]		10
Trọng lượng [g]		430



URCap

Lập trình dễ dàng

- Sử dụng phần mềm chuyên dụng URCap, có thể kết hợp trực quan và dễ dàng các hoạt động và tín hiệu cảm biến khác nhau với bộ điều khiển robot.
- Lưu một bản sao của phần mềm URCap đã có trong thẻ nhớ USB và lắp vào bộ điều khiển robot để cài đặt phần mềm một cách dễ dàng.



Tay gắp cho Robot cộng tác

Phù hợp với robot cộng tác
MOTOMAN-HC10/MOTOMAN-HC10DT

YASKAWA Electric Corporation



Quét mã QR để tìm hiểu
thêm nhiều thông tin.

Tay gắp chân không
ZXP7□11-X1□



Tay gắp nam châm
MHM-X7400A-HC10/HC10DT



Tay gắp khí
JMHZ2-X7400B-HC10/HC10DT



Tay gắp cho Robot cộng tác

YASKAWA Electric Corporation

Phù hợp với robot cộng tác dòng MOTOMAN-HC10□

Dành cho hút

Tay gắp chân không ZXP7□11-X1□

Tiêu chuẩn MOTOMAN-HC10DT

☒ Không thể gắn trên MOTOMAN-HC10.

☒ Có thể sử dụng với các thông số kỹ thuật của robot với đường ống dẫn khí.

- Có thể vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và dây cáp gắn sẵn để đấu dây điện
- Tích hợp vòi phun chân không, van cấp / xả khí, công tắc áp suất và cốc
- Vì sử dụng đường ống dẫn khí và hệ thống dây điện tích hợp trong robot nên không cần đi dây hoặc đường ống bên ngoài.
Không can thiệp vào phôi hoặc người lao động
- Có rất nhiều biến thể cốc để hỗ trợ nhiều loại phôi.

Tải tối đa [kg]	7
Áp suất chân không tối đa [kPa]	-84
Tỷ lệ hút [L/min (ANR)]	17
Trọng lượng [g]	671 *1

*1 Không có mặt bích lắp cốc



Dành cho hút

Tay gắp nam châm MHM-X7400A-HC10/HC10DT

- Hút và giữ các vật nặng bằng nam châm
- Hỗ trợ phôi có lỗ và bề mặt không bằng phẳng
- Lực giữ: Tối đa 200 N (ø25, độ dày phôi 6 mm)
- Duy trì giữ phôi ngay cả khi ngắt khí
- Có thể vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và dây cáp đi kèm để đấu dây điện
- Tích hợp được van điện từ, công tắc tự động và cơ chế điều chỉnh tốc độ piston

Lực giữ [N]	Dộ dày phôi: 2 mm	160
	Dộ dày phôi: 6 mm	200
Trọng lượng [g]		800



Dành cho kẹp

Tay gấp khí JMHZ2-X7400B-HC10/HC10DT

- Sản phẩm nhỏ gọn, nhẹ với lực bám cao do vận hành bằng khí
- Với dẫn hướng tuyến tính chính xác cao: Độ lặp lại: $\pm 0,01$ mm
- Có thể vận hành đơn giản bằng cách kết nối 1 ống cấp khí nén và dây cáp đi kèm để đấu dây điện
- Tích hợp được van điện từ, công tắc tự động và cơ chế điều chỉnh tốc độ piston

Lực kẹp	Bên ngoài	32.7
Giá trị hiệu quả trên mỗi ngón [N]	Bên trong	43.5
Hành trình mở/đóng (Cả 2 mặt) [mm]		10
Trọng lượng [g]		720



Tay gắp cho Robot cộng tác

Phù hợp với Dual-Arm SCARA Robot [duAro 1, 2]
Kawasaki Heavy Industries, Ltd.

Sản phẩm đã được
đăng ký K-AddOn



Quét mã QR để tìm hiểu
thêm nhiều thông tin.

Tay gắp chân không
ZXP7□-X1□-KA



Tay gắp khí
JMHZ2-X7500-KA



Tay gắp cho Robot cộng tác

Kawasaki Heavy Industries, Ltd.

Phù hợp cho Dual-Arm SCARA Robot [duAro 1, 2]

Sản phẩm đã được đăng ký K-AddOn

Dành cho hút

Vacuum Gripper ZXP7□-X1□-KA

- Máy hút chân không tất cả trong một nhỏ gọn, nhẹ
- Tích hợp vòi phun chân không, công tắc áp suất và cốc
- Có rất nhiều biến thể cốc để hỗ trợ nhiều loại phôi.
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-31.5-4-M5

Tải tối đa [kg]	7
Áp suất chân không tối đa [kPa]	-84
Tỷ lệ hút [L/min (ANR)]	17
Trọng lượng [g]	427 *1

*1 Không có mặt bích lắp cốc



duAro 1



duAro 2

Dành cho kẹp

Tay gấp khí JMHZ2-X7500-KA

- Sản phẩm nhỏ gọn, nhẹ với lực bám cao do vận hành bằng khí
- Với hướng dẫn tuyến tính chính xác cao: Độ lặp lại: $\pm 0,01$ mm
- Được tích hợp cơ chế điều chỉnh tốc độ
- Có thể lựa chọn phần đính kèm, vỏ bảo vệ và công tắc tự động
- Tiêu chuẩn: Phù hợp với ISO9409-1-31.5-4-M5

Lực kẹp	Bên ngoài	32.7
Giá trị hiệu quả trên mỗi ngón [N]	Bên trong	43.5
Hành trình mở/đóng (Cả 2 mặt) [mm]		10
Trọng lượng [g]		280



duAro 1



duAro 2