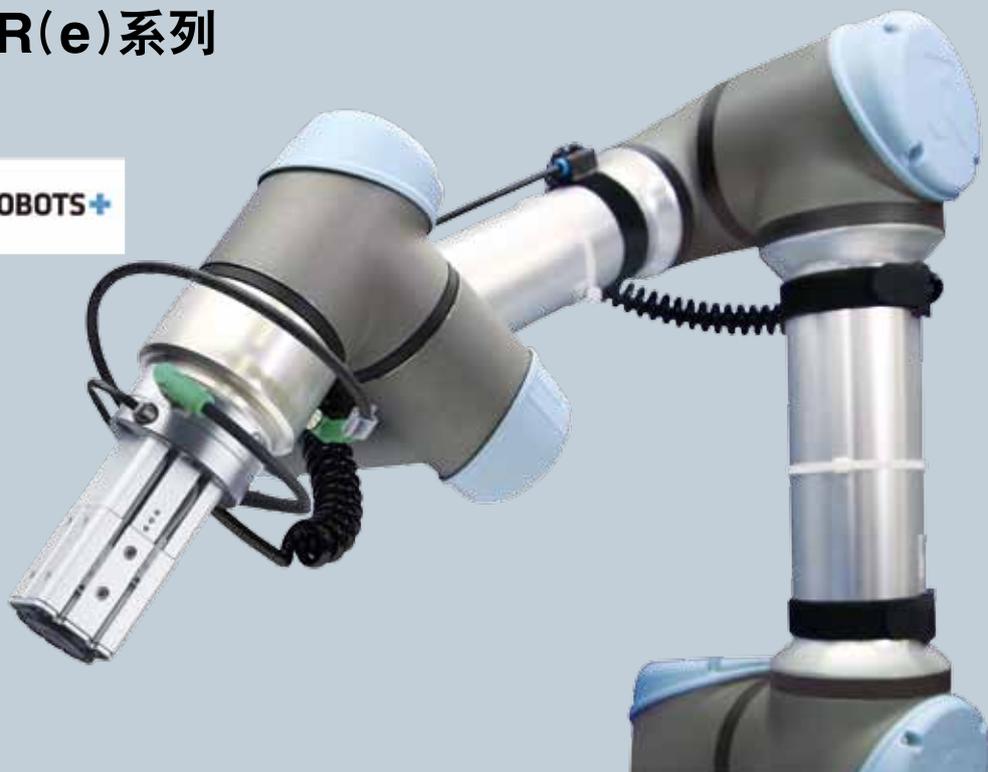


协作机器人专用夹爪



对应优傲机器人 协作机器人UR(e)系列



详情请扫码

即插即用

真空吸附单元
ZXP7□01-X1



磁力吸盘
MHM-X7400A



气爪
JMHZ2-X7400B



协作机器人专用夹爪

对应优傲机器人

UR□(e)系列产品

吸附

真空吸附单元 P.4

ZXP7□01-X1

- 仅需连接1根压缩空气供气管和1根带M8插头的电缆,即可动作
- 真空发生器、供气阀、破坏阀、压力传感器、吸盘一体化设计
- 拥有丰富的吸盘扩展品,可对应各种工件
- 安装规格:符合ISO9409-1-50-4-M6

最大可搬运重量[kg]	7
最高真空压力[kPa]	-84
吸入流量[L/min(ANR)]	17
重量[g]	581*

※无吸盘安装用法兰の場合



吸附

磁力吸盘 P.9

MHM-X7400A

- 可通过磁环对重物进行吸附、保持
- 多孔、凹凸及复杂形状的工件均可对应
- 吸附力最大200N(ø25、工件厚度6mm时)
- 供气切断时也可保持吸附工件
- 仅需连接1根压缩空气供气管和1根带M8插头的电缆,即可动作
- 电磁阀、磁性开关、活塞调速机构一体化设计
- 安装规格:符合ISO9409-1-50-4-M6

吸附力[N]	工件厚度:2mm	160
	工件厚度:6mm	200
重量[g]		590



即插即用



UNIVERSAL ROBOTS+
Certified

夹持

气爪 P.12

JMHZ2-X7400B

- 体积小、重量轻,通过气动系统实现高夹持力
- 采用高精度直线导轨:重复精度:±0.01mm
- 仅需连接1根压缩空气供气管和1根带M8插头的电缆,即可动作
- 电磁阀、调速机构、磁性开关一体化设计
- 安装规格:符合ISO9409-1-50-4-M6

夹持力 每个手指的有效值[N]	外径夹持力	32.7
	内径夹持力	43.5
开闭行程(两侧)[mm]		10
重量[g]		430



对应URCap P.15

简易编程

- 使用专用软件URCap,您可以通过示教器的直观操作,轻松地将各种功能动作和传感器进行统一的编程处理。
- 您可以将存储URCap软件的USB存储器插入示教器中,轻松安装该软件。



机械臂



控制箱



示教器

USB存储器
※客户自备
(保存URCap软件)

目录

协作机器人专用夹爪

对应优傲机器人
UR□(e)系列产品



吸附

真空吸附单元
ZXP7□01-X1

P.4

特长	P.4
规格	P.4
吸盘扩展品示例	P.5
型号表示方法	P.6
特性	P.7
外形尺寸图	P.7
产品单独注意事项	P.8



吸附

磁力吸盘
MHM-X7400A

P.9

特长	P.9
元件构成	P.9
型号表示方法	P.9
规格	P.9
特性	P.10
外形尺寸图	P.10
产品单独注意事项	P.11



夹持

气爪
JMHZ2-X7400B

P.12

特长	P.12
元件构成	P.12
型号表示方法	P.12
规格	P.12
特性	P.13
外形尺寸图	P.13
产品单独注意事项	P.14

对应URCap	P.15
---------	------

即插即用

协作机器人专用 真空吸附单元

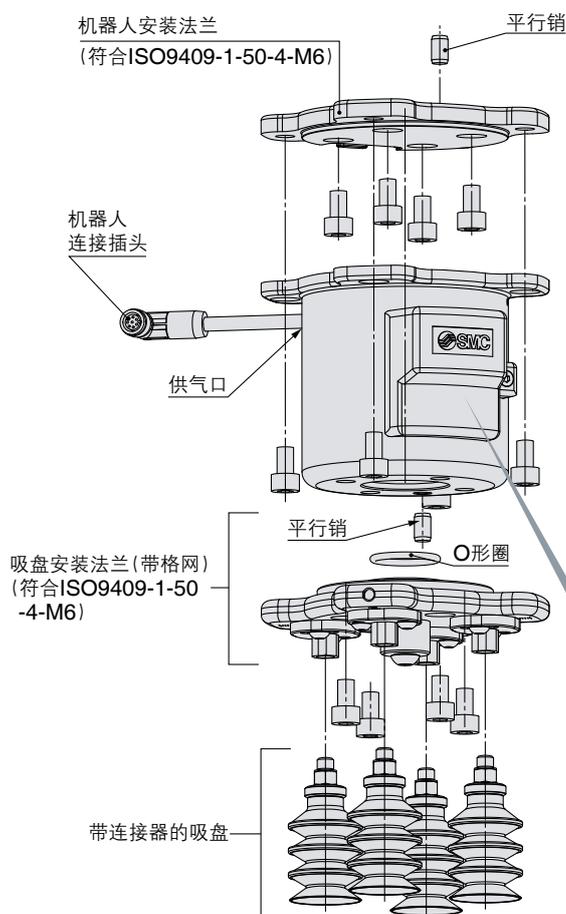
对应优傲机器人

UR3(e)、UR5(e)、UR10(e)、UR16e



仅需连接1根压缩空气供气管和1根带M8插头的电缆，即可动作

- 真空发生器、供气阀、破坏阀、压力传感器、吸盘一体化设计
- 安装规格:符合ISO9409-1-50-4-M6
- 对应URCap(P.15)



规格

共通	安装规格	符合ISO9409-1-50-4-M6
	适用流体	空气
	使用温度范围[°C]	5~50
	重量[g] ^{注1)}	794(581)
	最大可搬运重量[kg] ^{注2)}	7
	供气口(P)	快换管接头(ø6)
真空发生器	电源电压[V]	DC24±10%
	插头形状	M8 8针插头(插孔)
	最高真空压力[kPa] ^{注3)}	-84
	吸入流量[L/min(ANR)] ^{注3)}	17
	空气消耗量[L/min(ANR)] ^{注3)}	57
压力传感器	供给压力范围[MPa]	0.3~0.55
	标准供给压力[MPa] ^{注4)}	0.5
	额定压力范围[kPa]	0~-101
	精度(环境温度25°C)	±2%F.S.
	线性度	±0.4%F.S.
重复精度	±0.2%F.S.	

※包含零部件: 机器人安装所用法兰、平行销、安装螺栓、带连接器的吸盘※1、堵头※2、配管(ø6×2m)

※1 仅有吸盘的情况附带

※2 仅ZXP7A的情况附带

注1) () 为无吸盘安装法兰时的产品重量。带吸盘的产品重量需要加上带连接器的真空吸盘的重量。(参照P.6真空吸盘订购型号及重量)

注2) 受吸盘直径、安装姿势、工件的限制。请在最大可搬运重量以下使用该产品。若超过最大可搬运重量吸附、搬运, 可能会因漏气造成真空压力下降。

注3) 标准供给压力下, 依据本公司测量条件得到的值。大气压(气候、海拔高度等)或测量方法不同时, 该值可能会有所变化。

注4) 该值表示产生真空时供气口(P)前的压力。由于供气能力、配管尺寸和其他元件同时动作所消耗的空气等原因, 产生真空时, 真空吸附单元供气口(P)前的压力可能会低于0.5MPa。

内部细节图



真空吸附单元

磁力吸盘

气爪

对应URCap

吸盘扩展品示例

可变更吸盘的数量 (关于数量的变更, 请参见使用说明书。)



1个吸盘

2个吸盘

4个吸盘

可变更吸盘的种类 (关于可安装吸盘, 请参见型号表示方法。)



平型(ø8)、硅橡胶

风琴型(ø20)、NBR

平型薄型(ø16)、NBR

平型(ø32)、硅橡胶

平型(ø32)、聚氨酯橡胶



ø32、2.5段、硅橡胶

ø25、5.5段、硅橡胶

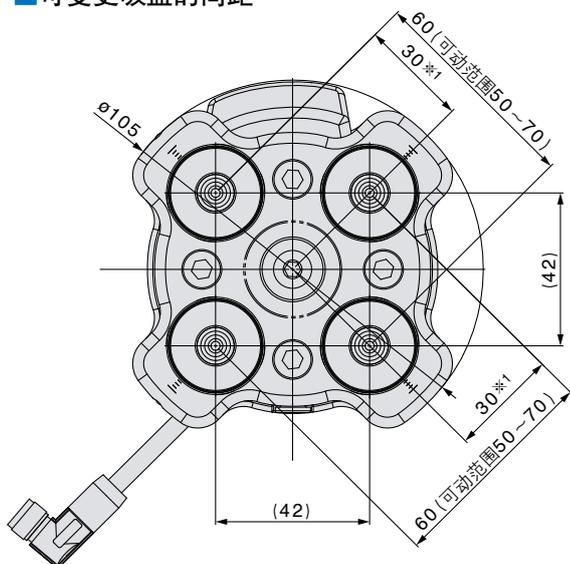
ø25、5.5段、硅橡胶
带真空逻辑阀



真空逻辑阀
ZP2V系列
(另行订购)
适合型号: ZP2V-B6-05

※硅橡胶材质符合FDA(美国食品和药物管理局)规格编号: 21CFR § 177.

可变更吸盘的间距



※1 可动范围: 25~35(吸盘安装在中心的场合)
由于吸盘直径的不同, 吸盘之间会发生相互干涉,
请根据使用间距选择吸盘直径。

带法兰吸盘可单独使用 (真空源在外部的场合)

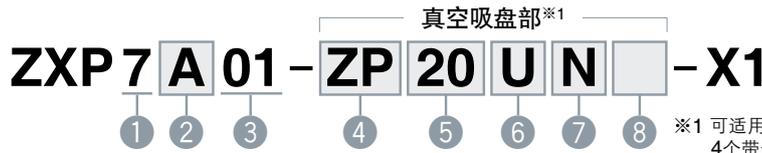


真空通口堵头*2
(M5螺孔深4)

真空压力供给所用
快换接头*2
(接管口径Rc1/8)

※2 使用带法兰的吸盘时, 用于供给真空压力的快换接头
(型号: KQ2L08-01NS)及真空通口堵头(型号: M-5P),
请另行订购。

型号表示方法



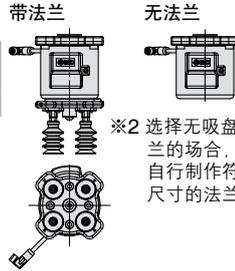
※1 可适用吸盘，请参照下表。带吸盘の場合，会包含4个带连接器的吸盘。

1 主体尺寸

记号	尺寸
7	75mm

2 吸盘法兰形状

记号	形状
A	42mm × 42mm
N	无法兰 ^{※2}



※2 选择无吸盘安装法兰の場合，客户需自行制作符合安装尺寸的法兰。

3 对应制造商

记号	机器人制造商
01	UR:3(e),5(e),10(e),16e

4 吸盘系列

记号	系列
ZP	基本型
ZP3P	薄膜包装工件所用风琴型
无记号	无吸盘

6 吸盘形状

记号	形状
U	平型
C	平型带肋
B	风琴型
UT	薄型
J	多段风琴型
JT2	2.5段风琴型
JT5	5.5段风琴型
无记号	无吸盘

7 吸盘材质

记号	材质
N	NBR
S	硅橡胶(白色) ^{※3}
U	聚氨酯橡胶
F	FKM
SF	硅橡胶(蓝色) ^{※3}
无记号	无吸盘

※3 硅橡胶材质符合FDA(美国食品和药物管理局)规格编号: 21CFR § 177.

5 吸盘直径

记号	吸盘直径	记号	吸盘直径
08	ø8	25	ø25
10	ø10	B25	ø25
13	ø13	B30	ø30
16	ø16	32	ø32
20	ø20	无记号	无吸盘

8 附件^{※4}

记号	附件
无记号	带(导向)附件
M	带格网附件

※4 仅适用于吸盘形状“JT□”

※1

真空吸盘部订购型号及重量



吸盘单独订购型号

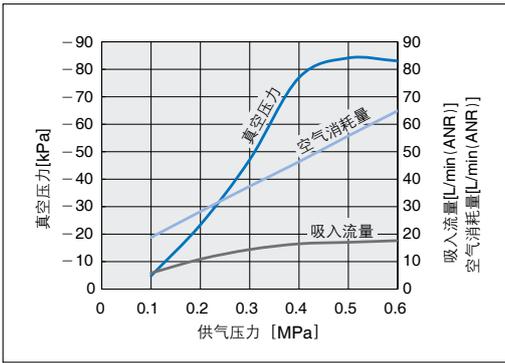
※关于真空吸盘的详情，请参考SMC官网的产品目录。

④ 吸盘系列	⑤ 吸盘直径	⑥ 吸盘形状	⑦ 吸盘材质	⑨ 附件	带连接器的吸盘				连接器单体 (真空引出口: 外螺纹M6×1)	吸盘单体		
					型号	各吸盘材质重量(g/个)						
						N (NBR)	S/SF (硅橡胶)	U (聚氨酯)			F (FKM)	
ZP	08	U	□		ZPT08U□-A6	4	4	4	4	ZPT1-A6	ZP08U□	
ZP	08	B	□		ZPT08B□-A6	4	4	4	4		ZP08B□	
ZP	10	UT	□		ZPT10UT□-A6	4	4	4	4		ZP10UT□	
ZP	13	UT	□		ZPT13UT□-A6	4	4	4	4		ZP13UT□	
ZP	16	UT	□		ZPT16UT□-A6	4	4	4	4	ZP16UT□		
ZP	10	U	□		ZPG10U□-7A-X2	7	7	7	7	ZPT2-7A-X2	ZP10U□	
ZP	13	U	□		ZPG13U□-7A-X2	7	7	7	8		ZP13U□	
ZP	16	U	□		ZPG16U□-7A-X2	7	7	7	8		ZP16U□	
ZP	20	U	□		ZPG20U□-7A-X2	9	10	10	10		ZP20U□	
ZP	25	U	□		ZPG25U□-7A-X2	10	10	10	11	ZPT3-7A-X2	ZP25U□	
ZP	32	U	□		ZPG32U□-7A-X2	10	11	11	12		ZP32U□	
ZP	10	C	□		ZPG10C□-7A-X2	7	7	7	7		ZP10C□	
ZP	13	C	□		ZPG13C□-7A-X2	7	7	7	7		ZP13C□	
ZP	16	C	□		ZPG16C□-7A-X2	7	7	7	8	ZP16C□		
ZP	20	C	□		ZPG20C□-7A-X2	9	10	10	11	ZP20C□		
ZP	25	C	□		ZPG25C□-7A-X2	10	10	10	11	ZP25C□		
ZP	32	C	□		ZPG32C□-7A-X2	10	11	11	12	ZP32C□		
ZP	10	B	□		ZPG10B□-7A-X2	7	7	7	8	ZPT2-7A-X2	ZP10B□	
ZP	13	B	□		ZPG13B□-7A-X2	7	8	8	8		ZP13B□	
ZP	16	B	□		ZPG16B□-7A-X2	8	8	8	9		ZP16B□	
ZP	20	B	□		ZPG20B□-7A-X2	11	11	11	13		ZP20B□	
ZP	25	B	□		ZPG25B□-7A-X2	11	12	12	14	ZPT3-7A-X2	ZP25B□	
ZP	32	B	□		ZPG32B□-7A-X2	14	15	15	18		ZP32B□	
ZP	20	UT	□		ZPG20UT□-7A-X2	4	4	4	4		ZP2-20UT□	
ZP	16	J	□		ZPG16J□-7A-X2	8	8	8	9		ZP2-16J□	
ZP	B25	J	□		ZPGB25J□-7A-X2	14	15	15	18	ZPT3-7A-X2	ZP2-B25J□	
ZP	B30	J	□		ZPGB30J□-7A-X2	18	19	19	25		ZP2-B30J□	
ZP3P	20	JT2	SF		ZP3PG20JT2SF-7A-X2	-	21	-	-		ZP3PA-T1JT-7A-X2	ZP3P-20JT2SF-W
ZP3P	20	JT2	SF	M	ZP3PG20JT2SF-M-7A-X2	-	21	-	-			ZP3P-20JT2SF-WM
ZP3P	32	JT2	SF		ZP3PG32JT2SF-7A-X2	-	48	-	-	ZP3PA-T2JT-7A-X2		ZP3P-32JT2SF-W
ZP3P	32	JT2	SF	M	ZP3PG32JT2SF-M-7A-X2	-	48	-	-			ZP3P-32JT2SF-WM
ZP3P	20	JT5	SF		ZP3PG20JT5SF-7A-X2	-	23	-	-		ZP3PA-T1JT-7A-X2	ZP3P-20JT5SF-WG
ZP3P	25	JT5	SF		ZP3PG25JT5SF-7A-X2	-	25	-	-			ZP3P-25JT5SF-WG
ZP3P	32	JT5	SF		ZP3PG32JT5SF-7A-X2	-	54	-	-	ZP3PA-T2JT-7A-X2		ZP3P-32JT5SF-WG

在型号□中写入材质记号“N”、“S”、“U”、“F”。

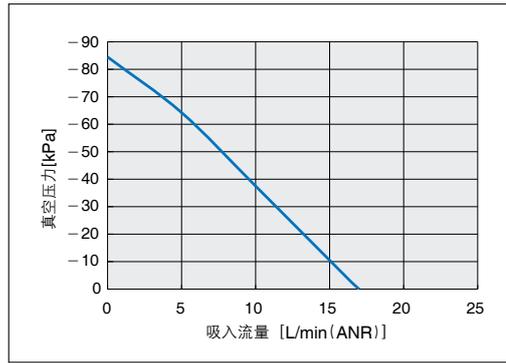
特性

排气特性[※]

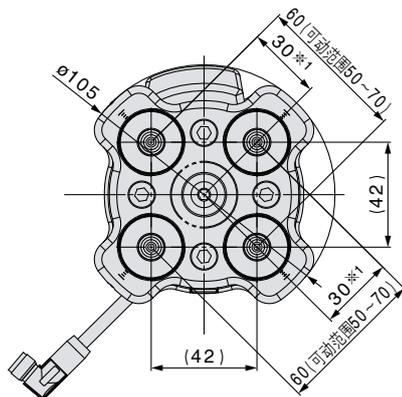
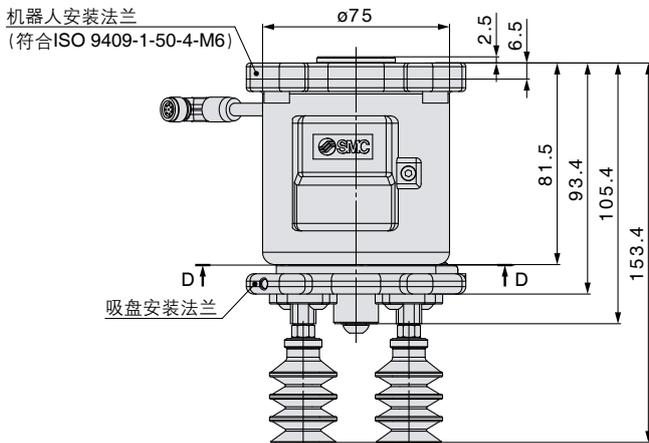
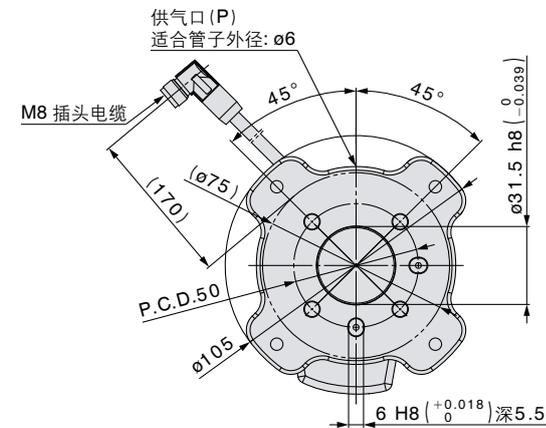


※安装了真空逻辑阀(ZP2V-B6-05)の場合, 排气特性会有所不同。
详情请参照使用说明书的“8.3 真空吸盘注意事项”。

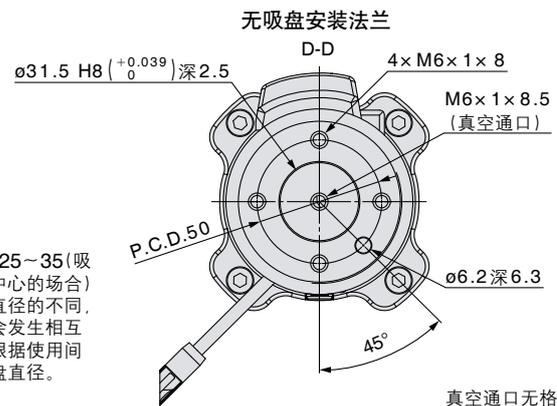
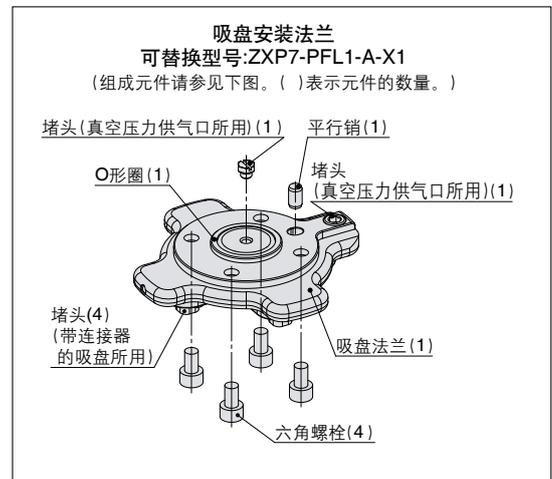
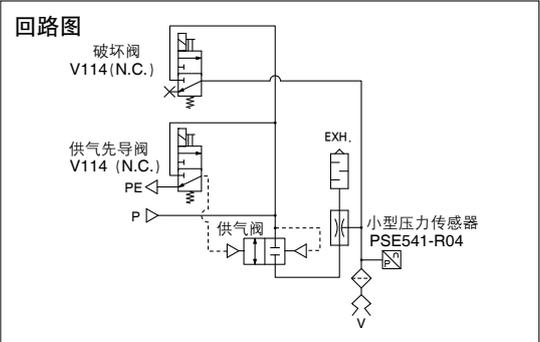
流量特性



外形尺寸图



※1 可动范围: 25~35(吸盘安装在中心的场合) 由于吸盘直径的不同, 吸盘之间会发生相互干涉。请根据使用间距选择吸盘直径。



※图中(示例)描述的吸盘外形尺寸和安装方式针对型号: ZXP7A01-ZPB25JS-X1。



ZXP7□01-X1 / 产品单独注意事项

使用前请务必阅读。关于安全注意事项、真空元件的共同注意事项，请通过本公司官网的《SMC 产品使用注意事项》及《使用说明书》确认。
<http://www.smc.com.cn>

使用注意事项

⚠ 注意

- ①使用时，请遵守真空元件使用注意事项，并充分考虑安全问题。另外，请选择适合吸附工件、环境的吸盘尺寸和材质。请采取安全对策，防止吸附搬运中工件落下等事故的发生。详情请参见本公司官网的产品目录。
- ②请在规格范围内使用。使用规格外的压缩空气或电压时，产品的性能会降低，有造成严重损坏的危险。
- ③排气从产品开口处排出。因此，不要堵住开口而限制排气。

安装注意事项

⚠ 注意

- ①关于安装方法，请参见使用说明书。
- ②请遵守紧固力矩。若超过紧固力矩范围拧紧，可能会导致产品主体、安装螺钉等的破损。另外，紧固力矩不足时，可能会造成产品安装位置偏移及连接螺纹部松动的情況。
- ③请勿掉落、敲打、施加过度冲击。否则，可能会导致主体内部、电磁阀及压力传感器内部的破损或误动作。
- ④使用产品时，请务必手持主体。请勿用力拉伸M8插头的电缆，或拉拽电缆来抬高产品主体，否则会造成电磁阀、压力传感器破损、故障、误动作。
- ⑤根据使用条件和使用环境，螺栓可能会松动。请定期进行增拧等做好维护。

配线注意事项

⚠ 注意

- ①请不要对M8插头电缆进行反复弯曲、拉伸、施加外力。
- ②通电中请勿进行配线作业。否则，可能导致电磁阀、压力传感器内部的破损或误动作。
- ③请勿拆解、改造(包括追加加工)M8插头电缆。否则，可能造成人受伤或事故。

配管注意事项

⚠ 注意

- ①配管内的冲洗
配管前应进行充分的吹扫(冲洗)或者清洗，以除去管内的切削粉末、切削油、粉尘等。
- ②软管的安装
 - 请将外部无伤痕的软管垂直切断。切断软管时，请使用软管剪TK-1、2、3、5、6。请勿使用钳子、镊子、剪刀等。若用软管剪以外的工具切断，管子的切断面是倾斜、扁平的，无法牢固安装，导致连接后的管子脱落或漏气。此外，配管的长度请留出余量。
 - 请握住软管慢慢插入，并确认插到底。
 - 插到底后，请轻轻拉一拉软管，确认其不会脱落。如果没有插到底，会导致空气泄漏或软管脱落。
- ③软管的拔出
 - 请充分按压释放套。此时，按压位置要均匀。
 - 请按住释放套使之无法复位，同时拔出软管。若没有充分按压，会使软管插入更深，导致拔出更困难。
 - 重新利用拔下的软管时，请切断软管有卡痕的部分再使用。如果使用有卡痕的软管，会导致漏气或管子难以拔出。
- ④关于本公司以外的软管
使用本公司品牌以外的软管时，请确认软管外径精度满足以下规格。
 - 尼龙管 ±0.1mm以内
 - 软尼龙管 ±0.1mm以内
 - 聚氨酯管 +0.15mm以内、-0.2mm以内
 不满足软管外径精度的场合，请勿使用。否则，会导致配管无法连接，或连接后漏气或管子脱落。
- ⑤关于配管
 - 配管时，请注意不要对管接头及软管施加弯曲、拉伸、力矩负载、振动、冲击等外力。否则会造成管接头的破损或软管压裂、断裂、脱离等情况。
 - 配管后，请勿拉拽管子来抬高产品主体，否则会导致快换管接头损坏。
详情请参照本公司官网(<https://www.smc.com.cn>)的共同注意事项。

即插即用

协作机器人专用 磁力吸盘

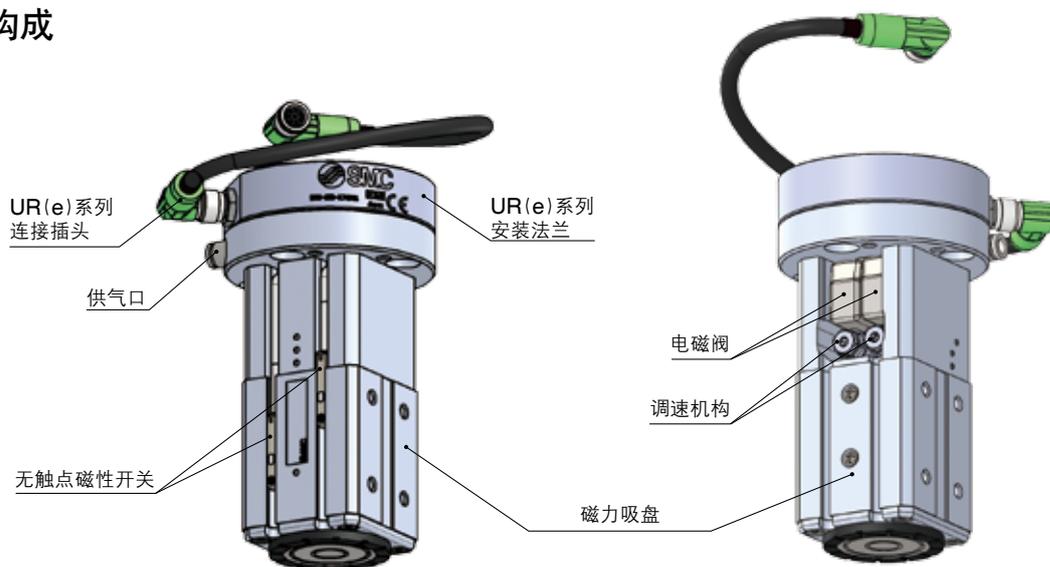
对应优傲机器人

UR3(e)、UR5(e)、UR10(e)、UR16e



- 可通过磁环对重物进行吸附、保持
- 多孔、凹凸及复杂形状的工件均可对应
- 小型、吸附力大
 - | 吸附力最大**200N**($\phi 25$ 、工件厚度6mm时)
- 供气切断时也可保持吸附工件
- 仅需连接1根压缩空气供气管和1根带M8插头的电缆,即可动作。
- 电磁阀、磁性开关、活塞调速机构一体化设计
- 对应URCap(P.15)

元件构成



MHM系列的
详情请扫码

型号表示方法



MHM-25D-X7400A

规格

使用流体	空气	
动作方式	双作用型	
使用压力[MPa]	0.2~0.6	
保证耐压力[MPa]	0.9	
环境温度及使用流体温度[°C]	-10~50(无冻结)	
吸附力[N]	工件厚度: 2mm	160
	工件厚度: 6mm	200
残存吸附力[N]	0.3以下	
给油	不给油	
重量[g]	590	
安装规格	ISO9409-1-50-4-M6	
磁性开关型号	D-M9P	
插头形状	M8 8针插头(插孔)	

■ 包含零部件: 安装螺栓、定位销、配管($\phi 4 \times 2m$)



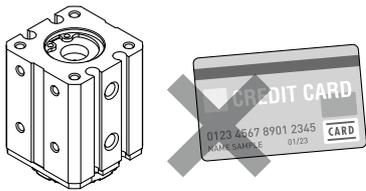
MHM-X7400A / 产品单独注意事项

使用前请务必阅读。关于安全注意事项，请参考封底。关于执行器的共同注意事项、磁力吸盘的产品单独注意事项、磁性开关的共同注意事项，请通过本公司官网的《SMC产品使用注意事项》及《使用说明书》确认。
<https://www.smc.com.cn>

使用注意事项

⚠ 注意

- ①在磁力吸盘外部加压的场合，空气可能会从杆密封圈部流入气缸内部。（例：腔室内等）
- ②因主体内置磁环，请勿靠近磁盘、磁卡、磁带等物体。否则，有可能会失去数据。



安装注意事项

⚠ 注意

- ①关于安装方法，请参见使用说明书。
- ②请遵守紧固力矩。若超出紧固力矩范围拧紧，可能会导致产品主体、安装螺钉等的破损。另外，紧固力矩不足时，可能会造成产品安装位置偏移及连接螺纹部松动的情况。
- ③请勿掉落、敲打、施加过度冲击。否则，可能导致主体内部、电磁阀及磁性开关内部的破损或误动作。
- ④使用产品时，请务必手持主体。请勿用力拉伸M8插头的电缆，或拉拽电缆来抬高产品主体。否则，会造成电磁阀、磁性开关破损、故障、误动作。
- ⑤根据使用条件和使用环境，螺栓可能会松动。请定期进行增拧等维护。

配线注意事项

⚠ 注意

- ①请不要对M8插头电缆进行反复弯曲、拉伸、施加外力。
- ②通电中请勿进行配线作业。否则，可能导致电磁阀、磁性开关内部的破损或误动作。
- ③请勿拆解、改造(包括追加加工)M8插头电缆。否则，可能造成人受伤或事故。

配管注意事项

⚠ 注意

- ①配管内的冲洗
配管前应进行充分的吹扫(冲洗)或者清洗，以除去管内的切削粉末、切削油、粉尘等。
- ②软管的安装
 - 请将外部无伤痕的软管垂直切断。切断软管时，请使用软管剪TK-1、2、3、5、6。请勿使用钳子、镊子、剪刀等。若用软管剪以外的工具切断，管子的切断面是倾斜、扁平的，无法牢固安装，导致连接后的管子脱落或漏气。此外，配管的长度请留出余量。
 - 请握住软管慢慢插入，并确实插到底。
 - 插到底后，请轻轻拉一拉软管，确认其不会脱落。如果没有插到底，会导致空气泄漏或软管脱落。
- ③软管的拔出
 - 请充分按压释放套。此时，按压位置要均匀。
 - 请按住释放套使之无法复位，同时拔出软管。若没有充分按压释放套，会使软管插入更深，导致拔出更困难。
 - 重新利用拔下的软管时，请切断软管有卡痕的部分再使用。如果使用有卡痕的软管，会导致漏气或管子难以拔出。
- ④关于本公司以外的软管
使用本公司品牌以外的软管时，请确认软管外径精度满足以下规格。
 - 尼龙管 ±0.1mm以内
 - 软尼龙管 ±0.1mm以内
 - 聚氨酯管 +0.15mm以内、-0.2mm以内
 不满足软管外径精度的场合，请勿使用。否则，会导致配管无法连接，或连接后漏气或管子脱落。
- ⑤关于配管
 - 配管时，请注意不要对管接头及软管施加弯曲、拉伸、力矩负载、振动、冲击等外力。否则会造成管接头的破损或软管压裂、断裂、脱离等情况。
 - 配管后，请勿拉拽管子来抬高产品主体，否则会导致快换管接头损坏。
 详情请参照公司官网(<https://www.smc.com.cn>)的共同注意事项。

即插即用

协作机器人专用 气爪

对应优傲机器人

UR3(e)、UR5(e)、UR10(e)、UR16e



真空吸附单元

磁力吸盘

气爪

对应URCap

■体积小、重量轻,通过气动系统实现高夹持力

■通过导轨一体化结构,实现了高刚性、高精度

采用高精度直线导轨

重复精度：**±0.01mm**

采用更高刚性和精度的直线导轨

刚性提高(与相同尺寸的已有产品MHZ2相比)

■仅需连接1根压缩空气供气管和1根带M8插头的电缆,即可动作。

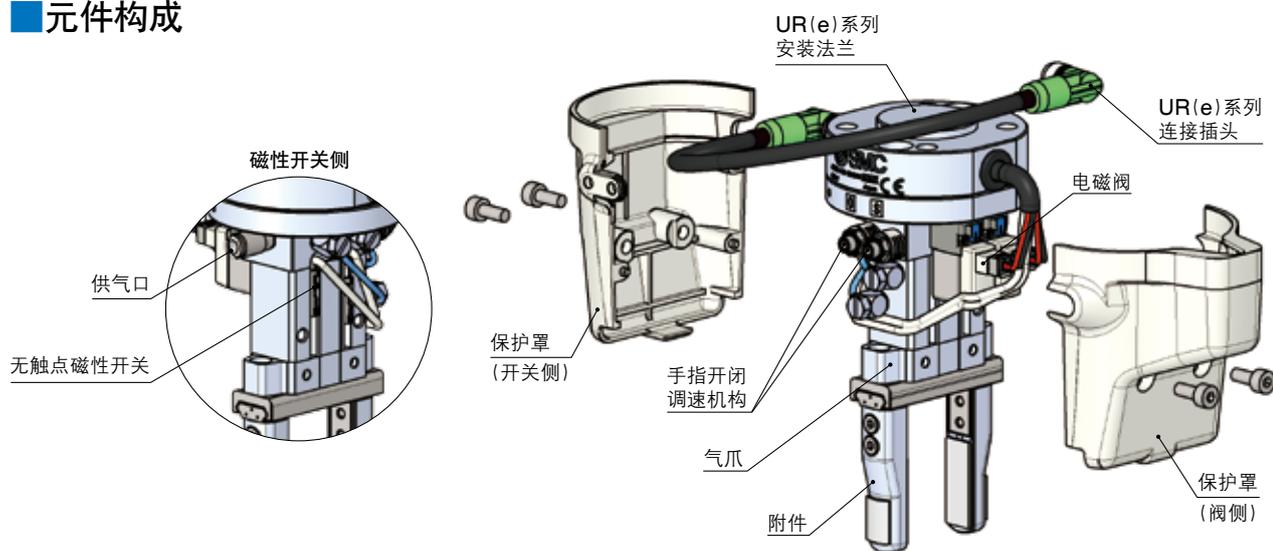
■电磁阀、调速机构、磁性开关一体化设计

■对应URCap(P.15)

■分体式保护罩,便于气爪维护

无需拆卸用户专用附件即可进行气爪的维护

■元件构成



型号表示方法



JMHZ2-16D-X7400B

规格

气缸内径[mm]	16	
使用流体	空气	
动作方式	双作用型	
使用压力[MPa]	0.1~0.7	
重复精度[mm]	±0.01	
夹持力	外径夹持力	32.7
每个手指的有效值[N]	内径夹持力	43.5
开闭行程(两侧)[mm]	10	
重量[g]	430	
安装规格	ISO9409-1-50-4-M6	
磁性开关型号	D-M9P-5	
插头形状	M8 8针插头(插孔)	

■包含零部件:安装螺栓、定位销、配管(ø4×2m)



JMHZ2-X7400B / 产品单独注意事项

使用前请务必阅读。关于安全注意事项，请参考封底。关于气爪的共同注意事项、气爪的单独注意事项、磁性开关的共同注意事项，请通过本公司官网的《SMC产品使用注意事项》及《使用说明书》确认。
<https://www.smc.com.cn>

使用注意事项

⚠ 注意

- ① 请注意，手指、导轨使用了马氏体不锈钢，与奥氏体不锈钢相比，耐腐蚀性相对弱。特别是在结露等会沾上水滴的环境中，有可能会生锈。
- ② 本手指使用了有限轨道导轨。因此，移动及回转等引起的惯性力存在的场合，钢球可能会移动到一侧受到挤压，导致滑动阻力增加、精度降低。这种情况时，请进行全行程动作。
- ③ 安装、拆除附件时，请以紧固力矩0.59N进行拆装。每侧手指附件的参考重量约70g。

安装注意事项

⚠ 注意

- ① 关于安装方法，请参见使用说明书。
- ② 请遵守紧固力矩。若超出紧固力矩范围拧紧，可能会导致产品主体、安装螺钉等的破损。另外，紧固力矩不足时，可能会造成产品安装位置偏移及连接螺纹部松动的情況。
- ③ 请勿掉落、敲打、施加过度冲击。否则，可能会导致主体内部、电磁阀及磁性开关内部的破损或误动作。
- ④ 使用产品时，请务必手持主体。请勿用力拉伸M8插头的电缆，或拉拽电缆来抬高产品主体。否则，会造成电磁阀、磁性开关破损、故障、误动作。
- ⑤ 根据使用条件和使用环境，螺栓可能会松动。请定期进行增拧等做好维护。

配线注意事项

⚠ 注意

- ① 请不要对M8插头电缆进行反复弯曲、拉伸、施加外力。
- ② 通电中请勿进行配线作业。否则，可能导致电磁阀、磁性开关内部的破损或误动作。
- ③ 请勿拆解、改造(包括追加加工)M8插头电缆。否则，可能造成人受伤或事故。

配管注意事项

⚠ 注意

- ① 配管内的冲洗
配管前应进行充分的吹扫(冲洗)或者清洗，以除去管内的切削粉末、切削油、粉尘等。
- ② 软管的安装
 - 请将外部无伤痕的软管垂直切断。切断软管时，请使用软管剪TK-1、2、3、5、6。请勿使用钳子、镊子、剪刀等。若用软管剪以外的工具切断，管子的切断面是倾斜、扁平的，无法牢固安装，导致连接后的管子脱落或漏气。此外，配管的长度请留出余量。
 - 请握住软管慢慢插入，并确实插到底。
 - 插到底后，请轻轻拉一拉软管，确认其不会脱落。如果没有插到底，会导致空气泄漏或软管脱落。
- ③ 软管的拔出
 - 请充分按压释放套。此时，按压位置要均匀。
 - 请按住释放套使之无法复位，同时拔出软管。若没有充分按压释放套，会使软管插入更深，导致拔出更困难。
 - 重新利用拔下的软管时，请切断软管有卡痕的部分再使用。如果使用有卡痕的软管，会导致漏气或管子难以拔出。
- ④ 关于本公司以外的软管
使用本公司品牌以外的软管时，请确认软管外径精度满足以下规格。
 - 尼龙管 ±0.1mm以内
 - 软尼龙管 ±0.1mm以内
 - 聚氨酯管 +0.15mm以内、-0.2mm以内
 不满足软管外径精度的场合，请勿使用。否则，会导致配管无法连接，或连接后漏气或管子脱落。
- ⑤ 关于配管
 - 配管时，请注意不要对管接头及软管施加弯曲、拉伸、力矩负载、振动、冲击等外力。否则会造成管接头的破损或软管压裂、断裂、脱离等情况。
 - 配管后，请勿拉拽管子来抬高产品主体，否则会导致快换管接头损坏。
详情请参照公司官网(<https://www.smc.com.cn>)的共同注意事项。

真空吸附单元

磁力吸盘

气爪

对应URCapt

真空吸附单元 / ZXP7□01-X1
 磁力吸盘 / MHM-X7400A
 气爪 / JMHZ2-X7400B

URCap软件
 详情请扫码



对应URCap

简易编程

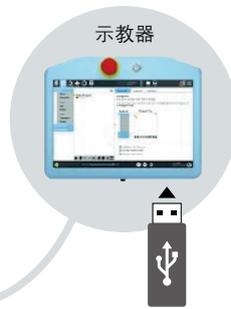
使用优傲机器人认证的专用软件URCap，您可以通过示教器的直观操作，轻松地将SMC夹爪的各种动作和传感器信号进行统一的编程处理。您可以将存储URCap软件的USB存储器插入示教器中，轻松安装该软件。
 ※请从网站下载URCap软件，并将其保存在USB存储器中。



机械臂



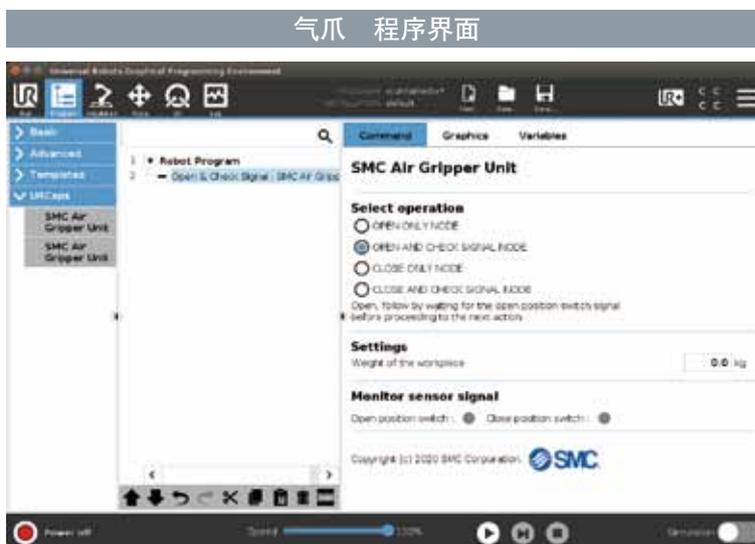
控制箱



示教器



USB存储器
 ※客户自备
 (保存URCap软件)



真空吸附单元

磁力吸盘

气爪

对应URCapt

⚠️ 安全注意事项

这里所指的注意事项, 记载了应如何安全正确地使用产品, 以防止对自身和他人造成危害或损伤。为了明示这些事项的危害和损伤程度及迫切程度, 区分成“注意”、“警告”、“危险”三类。这些有关安全方面的重要内容, 以及国际标准(ISO/IEC)、日本工业标准(JIS)^{※1)}和其它安全法规^{※2)}, 必须遵守。

⚠️ 注意: 误操作时, 可能会使人受到伤害, 或仅发生设备受到损害的事项。

⚠️ 警告: 误操作时, 有可能造成人员死亡或重伤的事项。

⚠️ 危险: 在紧迫的危险状态, 不回避就有可能造成人员死亡或重伤的事项。

※1) ISO 4414: Pneumatic fluid power – General rules relating to systems.
ISO 4413: Hydraulic fluid power – General rules relating to systems.
IEC 60204-1: Safety of machinery – Electrical equipment of machines.
(Part 1: General requirements)

ISO 10218-1992: Manipulating industrial robots - Safety.

JIS B 8370: 气动系统通则

JIS B 8361: 液压系统通则

JIS B 9960-1: 机械类的安全性—机电装置(第1部:一般要求事项)

JIS B 8433-1993: 产业用操作机械人—安全性等

※2) 劳动安全卫生法等

⚠️ 警告

- ① 请系统的设计者或决定规格的人员来判断本公司产品的适用性。
这里登载的产品, 其使用条件多种多样。应由系统的设计者或决定规格的人员来决定是否适合该系统。必要时, 还应做相应的分析试验决定。满足系统所期望的性能并保证安全是决定系统适用性人员的责任。通常, 应依据最新产品样本和资料, 检查规格的全部内容, 并考虑元件可能会出现的情况, 来构成系统。
- ② 请有充分知识和经验的人员使用本公司产品。
这里登载的产品一旦使用失误会危及安全。
进行机械装置的组装、操作、维护等, 应由有充分知识和经验的人员进行。
- ③ 直到确认安全之前, 绝对不可以使用机械装置或拆除元件。
 1. 在机械装置的点检和维护之前, 必须确认被驱动物体已进行了防止落下处理和防止暴走处理等。
 2. 在拆除元件时, 应在确认上述安全措施后, 切断能量源和该设备的电源等, 确保系统安全的同时, 参见使用元件的产品单独注意事项, 并在理解后进行。
 3. 再次启动机械装置的场合, 要确保对意外动作、误动作发生的处理方法。
- ④ 在下述条件和环境下使用的场合, 从安全考虑, 请事前与本公司联系。
 1. 用于已明确记载规格以外的条件及环境, 以及在屋外或日光直射的场合使用。
 2. 用于原子能、铁道、航空、宇宙机械、船舶、车辆、医疗机械、与饮料和食品接触的机械、燃烧装置、娱乐设备、紧急切断回路、冲压所用离合器和制动回路、安全机械等的使用, 以及与样本标准规格不相符用途的场合。
 3. 预料对人和财产有较大影响, 特别是安全方面有要求的使用。
 4. 在互锁回路中使用的场合, 请采取对应故障设计机械式的保护功能等的双重互锁方式。另外, 请定期进行检查, 确认设备是否正常工作。

⚠️ 注意

本公司产品是面向制造业提供的。

此处刊登的本公司产品, 主要是面向以和平利用为目的的制造业。

在制造业以外使用的场合, 请与本公司协商, 根据需要确认相应的规格书, 并签约等。

如有不明之处, 请向本公司最近的营业点咨询。

保证及免责事项适合用途的条件

使用产品的时候, 适用于以下的“保证及免责事项”“适合用途的条件”。确认以下内容, 在承诺的基础上使用本产品。

保证及免责事项

- ① 本公司产品的保证期间是, 从使用开始的1年以内, 或者购买后的1.5年以内, 以先到为准。^{※3)}
另外, 关于产品的耐久次数、行走距离、更换零件等有关规定, 请向最近的营业所咨询。
- ② 在保证期内, 如明确由本公司责任造成的故障或损伤的场合, 本公司提供代替品或必要的可换件。
另外, 此处的保证是本公司产品单体的保证, 由于本公司产品的故障引发的损害不在保证对象范围内。
- ③ 也可参见其他产品的单独保证以及免责事项, 并在理解之后使用。

※3) 真空吸盘不适用于从使用开始的1年以内的保证期间。

真空吸盘为消耗件, 产品保证期间为购买后1年。

但是, 即使在保证期间内, 由于使用真空吸盘而造成磨损, 或橡胶材质的劣化等场合, 也不在产品保证的适用范围内。

适合用途的条件

向日本以外市场输出的场合, 必须遵守日本经济产业省发行的法令(外汇兑换及外国贸易法)、手续。

⚠️ 注意

本公司产品不能作为法定的计量产品来使用。

本公司制造、销售的产品, 没有按照各国计量法进行过相关的形式认证试验和检定, 不属于此类计量计测仪器。

因此, 本公司产品不能用于各国计量法所规定的交易或证明等。

⚠️ 安全注意事项

请仔细阅读《SMC产品使用注意事项》(M-C03-3)及《使用说明书》, 在进行确认的基础上, 正确使用本产品。

SMC自动化有限公司

地址: 北京经济技术开发区兴盛街甲2号

电话: 010-6788 5566

网址: www.smc.com.cn

SMC自动化有限公司·北京分公司

地址: 北京经济技术开发区兴盛街甲2号

电话: 010-6788 5566

SMC自动化有限公司·上海分公司

地址: 上海市闵行区吴泾镇紫竹科学园区紫月路363号

电话: 021-3429 0880

SMC自动化有限公司·广州分公司

地址: 广州高新技术产业开发区科学城东明三路2号

电话: 020-2839 7668

③ 本产品样本中的内容, 可能会发生变更, 恕不另行通知, 敬请谅解。

© SMC Automation China Co., Ltd. All Rights Reserved

AP Q