

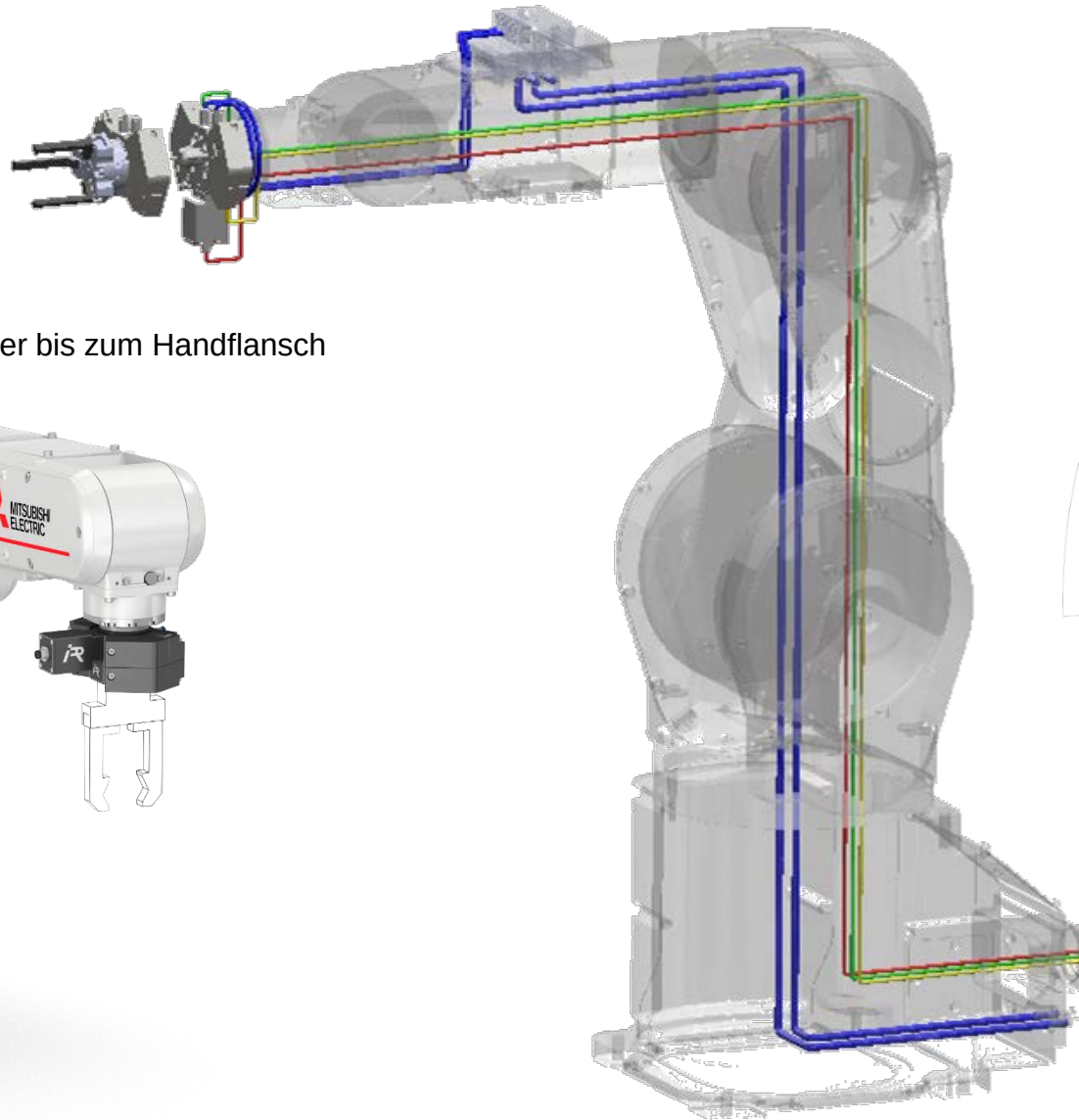


We ♥ Robots

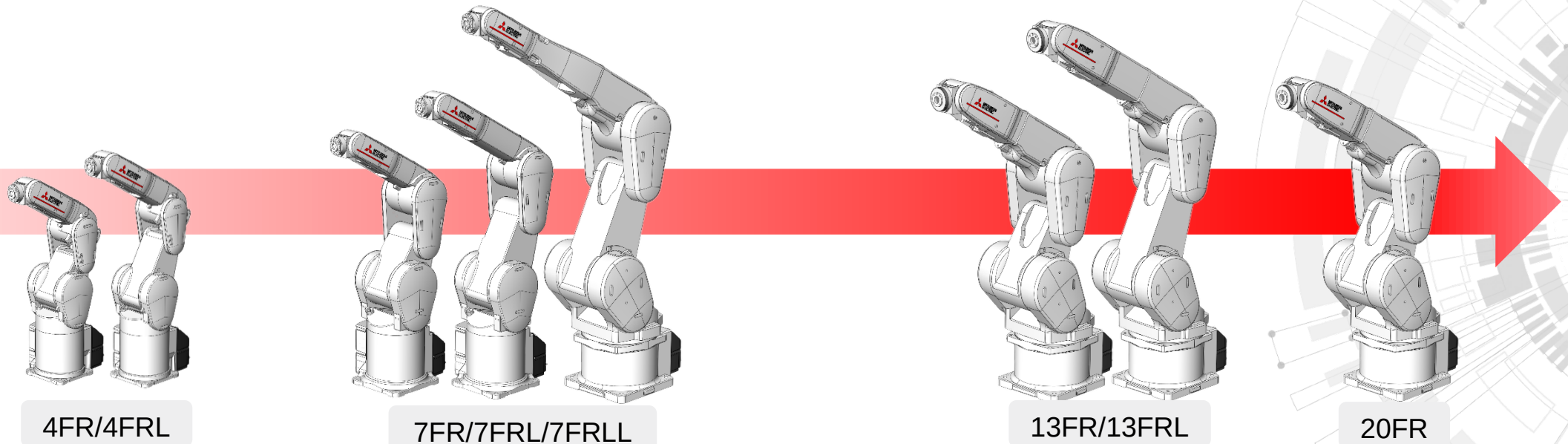
hidden cable solution

Interne Kabelführung

- Keine Kabelführung entlang des Roboterarms nötig
- Verlegung von Kabeln und Pneumatik durch den Roboter bis zum Handflansch

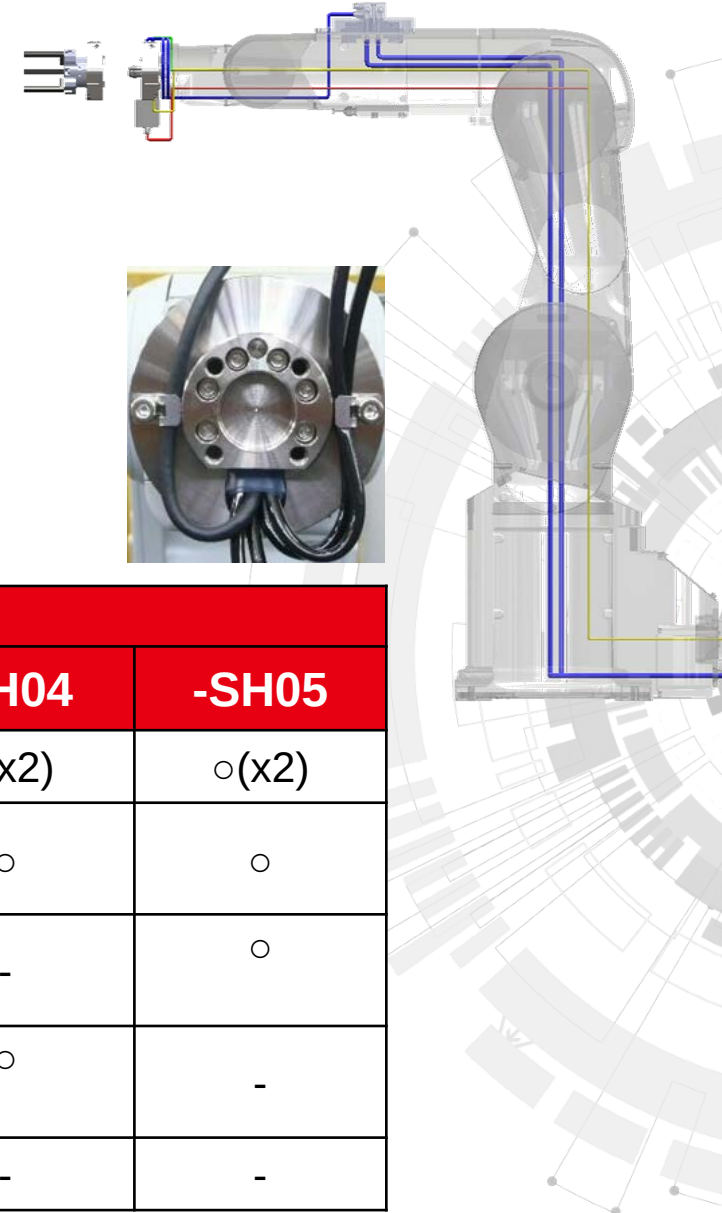


Welche Robotertypen unterstützen die Lösung?



Welche Varianten gibt es?

- Es werden verschiedene Kombinationen aus Pneumatischen- und elektrischen Durchführungen bis zur 6. Achse angeboten.



	Modell				
	-SH01	-SH02	-SH03	-SH04	-SH05
Pneumatik ø 4	○(x4)	-	-	○(x2)	○(x2)
Greifer 8 Punkte	○	○	-	○	○
Vision-Sensor*	-	○	○	-	○
Kraft-Sensor	-	○ (kann für beide Geräte verwendet werden)	○	○	-
Elektrischer Greifer	-		○	-	-

*1) Der Bewegungsbereich der J6-Achse beträgt ±200Grad. Die Schutzart ist IP40

Der passende elektrische Greifer aus unserem Portfolio

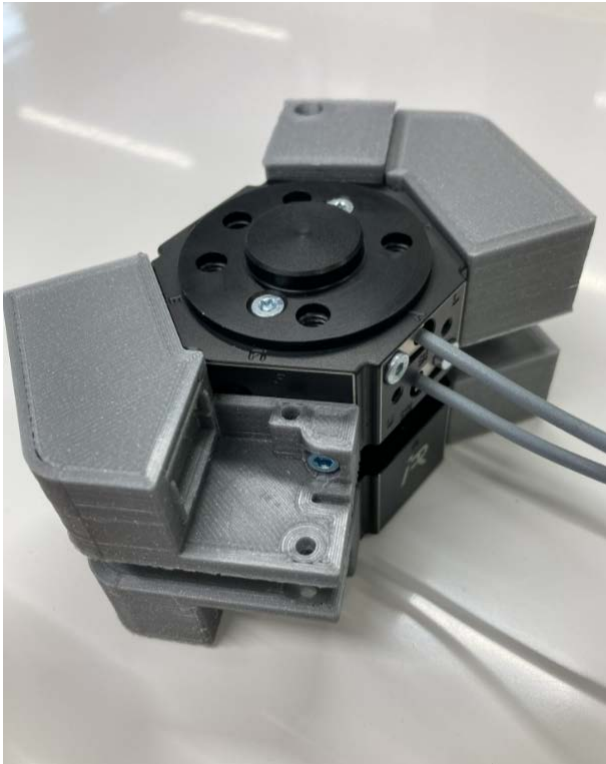
- Die elektrische Hand kann über ein Kabelset oder über die Anschlüsse am Handflask der SH02 und SH03 Varianten verbunden werden



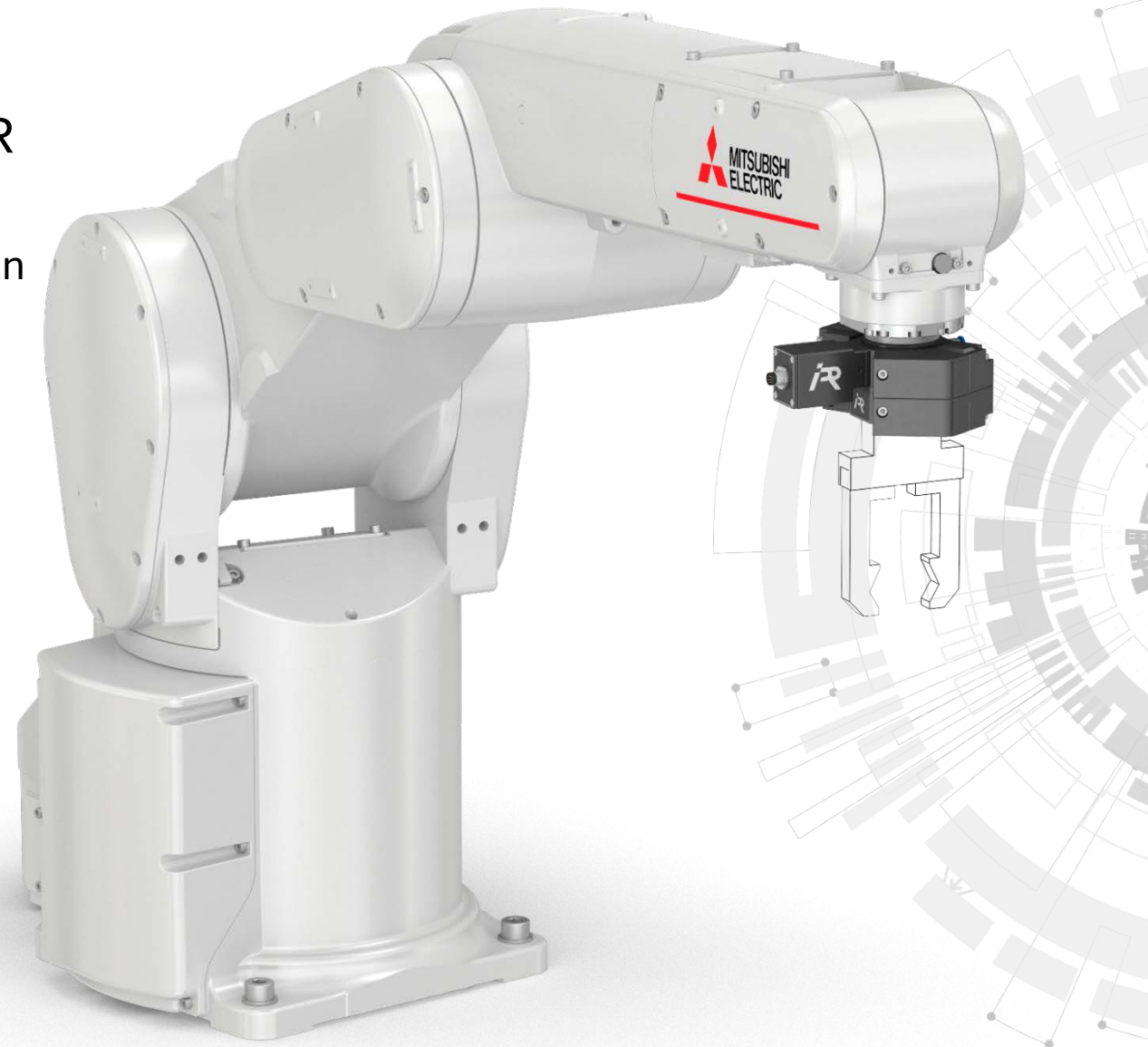
Modell	Greifer- backen	Typ	Gesamthub	Greifkraft		
			[mm]	Max. [N]	Min. [%](N)	Aufl. [%](N)
4F-MEHGR-01	2	Einzelne Nocke	3,2	5	30(1,5)	1(0,05)
4F-MEHGR-02			7,6	6	30(1,8)	1(0,06)
4F-MEHGR-03			14,3	22	30(6,6)	1(0,22)
4F-MEHGR-04		Spindel	38	150	30(45)	1(1,5)

Das passende Greiferwechselsystem von IPR

- Ein neu entwickeltes System ergänzt die SH-Varianten



- <https://www.iprworldwide.com/>



Please keep in touch:



www.MitsubishiElectric.com/FA



Mitsubishi Electric – Industrial Automation



Mitsubishi Electric FA Global
@MitsubishiElectricFAGlobal



Mitsubishi Electric|FA|Global
@Mitsubishi_FA



MITSUBISHI ELECTRIC Factory Automation Global