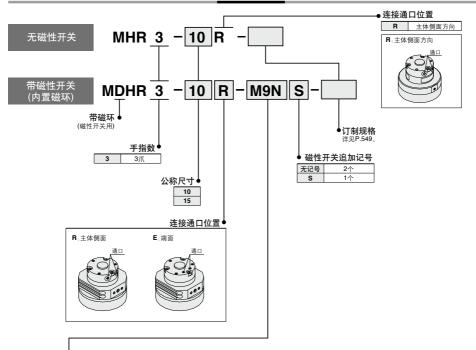
### 回转驱动型气爪/3爪型

# MHR3·MDHR3 系列

公称尺寸Ø10, Ø15

### 型号表示方法



●适合磁性开关/磁性开关单体规格详见P.807~856。

	H WA 11717					负载电压		磁性开	关型号	导	线长	(m) <sup>3</sup>	×																				
种类	特殊功能	与线引出 方式				导线引出 方式			崇灯	指示灯	配线(输出)		DC	AC	纵向引出	横向引出	0.5 (无记号)	1 (M)	3 (L)	5 (Z)	导线前 置插头	适合	负载										
			П	3线(NPN)		5V,12V		M9NV	M9N	•	•	•	0	0	IC回路																		
		—	_		3线(PNP)		30,120		M9PV	M9P	•	•	•	0	0	位回の																	
无													2线		12V	12V	M9BV	M9B	•	•	•	0	0	_									
触占	<u> </u>																					3线(NPN)	B线(NPN)	5V.12V	M9NWV	M9NW	•	•	•	0	0	IC回路	/elv ets DD
磁	诊断指示 (2色显示)	直接出线式	有	3线(PNP)	24V	24V	24V	24V	24V	50,120	-	M9PWV	M9PW	•	•	•	0	0	位回の	继电器 PLC													
开	<del>万</del>		2线	12V	2线		M9BWV	M9BW	•	•	•	0	0	_																			
关				1	1		1		3线(NPN)		5V.12V		**M9NAV	**M9NA	0	0	•	0	0	IC回路													
耐水性	耐水性強 (2色显示)			3线(PNP)		30,120		**M9PAV	**M9PA	0	0	•	0	0	IC回路																		
	(= = = = 7.7)			2线		12V		**M9BAV	**M9BA	0	0	•	0	0	_																		

1m M (例) M9NWN
3m L (例) M9NWL
5m Z (例) M9NWZ

注) 使用2色显示型的场合,为了能检测出气爪的确切位置,请设定在红色灯亮处。

### 回转驱动型气爪 **MHR3 • MDHR3** 系列



### 型式・规格

公称尺寸		10	15		
动作方式			双作用		
<sup>注1)</sup> 夹持力N	外径夹持力	7	13		
(有效值) 0.5MPa时的值	内径夹持力	6.5	12		
	手指闭宽 (mm)	16	19		
开闭行程 (两侧)	手指开宽 (mm)	22	27		
(1-303)	行程(mm)	6	8		
<sup>注2)</sup> 质量g		120 (125)	225 (230)		
连接口径		M3×0.5			
重复精度		±0.01mm			
使用流体		空气			
使用压力		0.2~0.6MPa	0.15~0.6MPa		
环境温度及使用流体温度		0 ~60°C			
最高使用频率		180c.p.m			
给油		不给油			

注1) 关于各夹持点的夹持力请参见P.550的「有效夹持力」数据。 此有效夹持力是位于开闭行程中间位置时的值。 注2) ()内的数值是MDHR的质量。但是,不包含磁性开关的质量。

手指开闭速度在全行程为0.2秒以上,会产生粘附现象,全行程有可能不动作。

### JIS表示记号

无磁性开关・双作用





帯磁性开关・双作用



内径夹持



外径夹持



表示记号	规格/内容
-X32	摆动部润滑脂变更
-X63	氟润滑脂

MHZ MHF

MHL

MHR

MHK MHS

MHC MHT -Z

MHY MHW

-X□

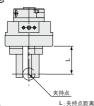
MRHQ MA

D-□

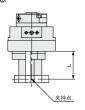
### MHR3· MDHR3 系列

### 夹持点

#### 外径夹持状态



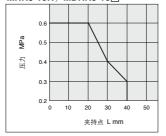
#### 内径夹持状态



### 夹持点的限制范围:外径夹持・内径夹持

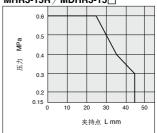
●工件的夹持点:按使用压力、夹持点距离 L应在下图所示范围内.

### MHR3-10R / MDHR3-10



—— ●若工件的夹持点超出限制范围,则会对手指或 导轨部施加过大的偏负荷,导致手指松动等 降低气爪的使用寿命。

MHR3-15R / MDHR3-15



### 有效夹持力

#### 由工件质量大致选择气爪的型号

- ●根据工件和附件之间的摩擦系数及形状的不 同,应选定手指的夹持力在工件质量的7~14倍 以上的气爪型号。
- ●搬送工件时,若受到大的加速度及冲击力作 用,还要估计一定的余量。

#### 外径夹持力



### 内径夹持力



L:夹持点距离 mm

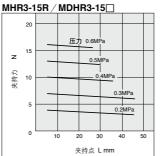
#### ●有效夹持力的表示

右图的有效夹持力, 如下图 所示:3个手指及附件一起完 全与工件处于接触状态,在 一个手指上所受的推力,用 F表示。



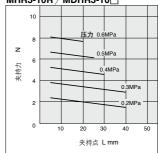
#### 外径夹持力

### MHR3-10R / MDHR3-10 10 压力 0.6MPa 0.5MPa 6 0.4MPa 0.3MPa 0.2MF 2 夹持占 L mm

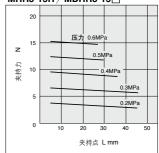


### 内径夹持力

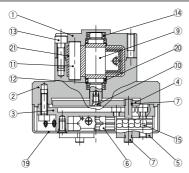
### MHR3-10R / MDHR3-10



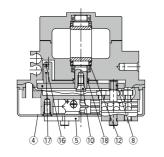
### MHR3-15R / MDHR3-15□

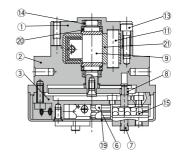


### <u>结构图</u>



### MDHR3





构成零件	构	成零	件
------	---	----	---

序号	零件名	材质	备注
_1	主体	铝合金	硬质阳极氧化处理
2	连接件主体	铝合金	硬质阳极氧化处理
3	导轨保持座	不锈钢	
4	凸轮	冷轧钢板	氮化
5	手指组件	不锈钢	热处理
6	导轨	不锈钢	热处理
7	销钉	碳钢	热处理 无电解镀镍
8	销钉滚轴	不锈钢	氮化
9	叶片轴	不锈钢·NBR	
10	连接螺钉	铬钼钢	铬酸锌
11	止动块	树脂	

构成零件

14977	<u>√≪IT</u>		
序号	零件名	材质	备注
12	支撑密封圈	不锈钢板	
13	内六角螺钉	不锈钢	
14	轴承	高碳铬轴承钢	
15	滚筒	不锈钢	
16	磁环	-	
17	磁环支架	铝合金	硬质阳极氧化处理
18	滚轮	不锈钢	
19	端盖	铝合金	硬质阳极氧化处理
20	"O"形圈	NBR	
21	止动环密封件	NBR	

可换件

零件名	M□HR3-10□	M□HR3-15□	主要零件
端盖	P3313128	P3313228	19

MHZ

MHF

MHL

MHK

MHS

MHT -7

MHY

MHW

-**X**□

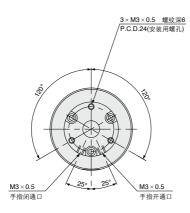
MRHQ Ma

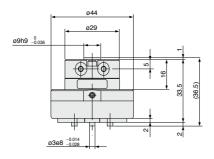
**D**-□

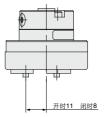
### MHR3· MDHR3 系列

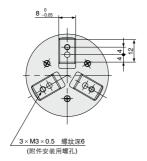
### 公称尺寸10

无磁性开关: MHR3-10R

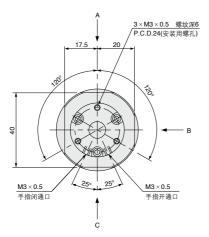


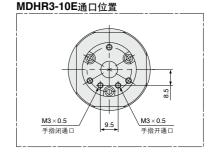


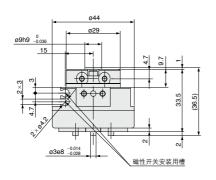


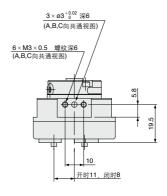


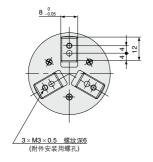
### 带磁性开关(内置磁环): MDHR3-10R





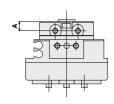






### MHR和MDHR在尺寸上的不同

请注意MHR系列与MDHR系列在下列尺寸上不通。另外,根据磁性开关安装用槽的有无,主体的形状也不同。



型号	A
MHR3-10R	5
MDHR3-10R	4.7

MHZ

MHF

MHR MHK

MHS

MHC

MHT -Z MHY

MHW

-X□

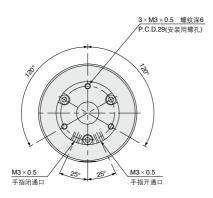
MRHQ

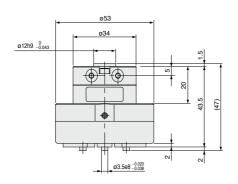
MA D-□

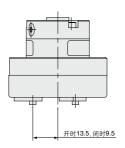
### MHR3· MDHR3 系列

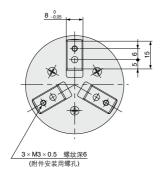
### 公称尺寸**15**

\_\_\_\_\_\_\_ 无磁性开关: MHR3-15R

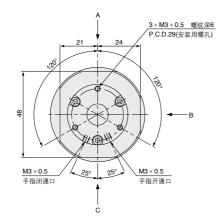


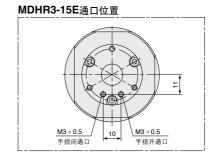


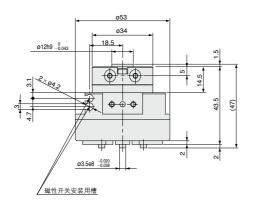


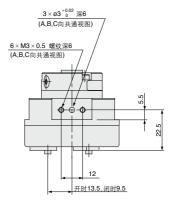


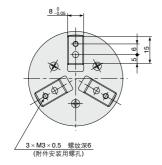
### 带磁性开关(内置磁环): MDHR3-15R











MHZ MHF

MHL MHR

MHK

MHS

MHT -Z

MHY

-X□

MA

D-□

## MDHR2,MDHR3系列 磁性开关的设定例及安装位置的设定方法

磁性开关根据安装数量和检测位置的组合,可以有很多种使用方法。

### 1) 工件外径夹持时的检测/磁性开关A方向安装的场合

_'/	1) 工件外径夹持时的检测 / 磁性升天A方向安装的场合						
	检测例		①想确认手指复位的场合	②想确认夹持工件的场合	③想确认非夹持工件的场合		
检测位置			手指全开位置	工件夹持位置	手指全闭位置		
磁性开关 的动作			手指复位时开关ON (灯亮)	夹持工件时开关 <b>ON</b> (灯亮)	非夹持工件时(异常时): 开关ON(灯亮)		
检测	1个磁性开关的场台 ※可以检测出①、②、 何1处的位置。	\$ ③中任	•	•	•		
检测组合	2个磁性开关的场	A	•	•	-		
合	合 ※可以检测出①、②、	组合B	-	•	•		
	③中2处的位置。	C	•	_	•		
	磁性开关		步骤1) 手指全开。	步骤1) 手指夹持工件位置。	步骤1) 手指全闭。		
	安装位置 设定步骤						
「无压力或低压 时,按开关与电源 连接的步骤设定」			A方向的磁性开关安装的场合 步骤2) 按A向将磁性开关装入开关安装。	情。 A	B B		
			步骤3) 按箭头方向移动开关,从指示灯亮的位置开始,再向箭头方向移动0.3~0.5mm后固定。	步骤3) 按箭头方向移动开关到指示灯	亮的位置。		
			<b>灯亮位置</b>	步骤4) 再次按箭头方向移动开关,确	以指示灯灭。 1		
			固定位置	步骤5) 反向移动开关, 从指示灯再次mm后固定。 灯亮位置	亮的位置开始,按箭头方向移动0.3~0.5		
	· 李結丁件 建议在手指行			固定位置			

注)· 夹持工件,建议在手指行程中心附近进行。 · 夹持工件在手指的开闭行程末端进行的场合,由于磁性开关迟滞的影响,上表的检测组合有被限制的情况。

### 回转驱动型气爪 *MDHR2,MDHR3* 系列

### 2) 工件外径夹持时的检测/磁性开关B方向安装的场合

二十八任人孙阳阳	2例/1881年月天5月月安表日	טאיני 🗆		
检测例	①想确认手指复位的场合	②想确认夹持工件的场合	③想确认非夹持工件的场合	
检测位置	手指全开位置	工件夹持位置	手指全闭位置	
磁性开关 的动作	手指复位时开关ON (灯亮)	夹持工件时开关ON (灯亮)	非夹持工件时(异常时): 开关ON(灯亮)	
1个磁性开关的场合 ※可以检测出①、②、③中任 何1处的位置。	•	•	•	
本可以检测出①、②、③中任   何1处的位置。   2个磁性开关的场   合   ※可以检测出①、②、   ③中2处的位置。	• -	•	-	
磁性开关 安装位置 设定步骤	步骤1) 手指全开。	步骤1)手指夹持工件位置。	步骤1) 手指全闭。	
「无压力或低压 时,按开关与电源 连接的步骤设定」	B方向的磁性开关安装的场合 步骤2) 按B向将磁性开关装入开关安装标	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	A B	
	步骤3) 按箭头方向移动开关到指示灯亮的位置。	步骤3) 按箭头方向移动开关,从指示 0.5mm后固定。	灯亮的位置开始,再向箭头方向移动0.3~	
	步骤4) 再次按箭头方向移动开关,确认指示灯灭。	灯亮位置 [w	<b>⊕ → →</b>	MHZ MHF MHL
		<u>0.3</u> ~0.5mm 固定位置		MHR MHK MHS
	步骤5)反向移动开关、从指示灯再次亮的位置开始,按箭头方向移动0.3~0.5mm后固定。			MHT -Z MHY MHW
	固定位置 - 03-0.5mm			-X□ MRHQ MA

注) · 夹持工件,建议在手指行程中心附近进行。 · 夹持工件在手指的开闭行程末端进行的场合,由于磁性开关迟滞的影响,上表的检测组合有被限制的情况。

## MDHR2,MDHR3 系列 磁性开关的设定例及安装位置的设定方法

磁性开关根据安装数量和检测位置的组合,可以有很多种使用方法。

### 3) 工件内径夹持时的检测/磁性开关A方向安装的场合

	エニーコエスジャ	3 H 3 12	业则/燃性开关4万间安装	17%) [	
	检测例		①想确认手指复位的场合	②想确认夹持工件的场合	③想确认非夹持工件的场合
检测位置			手指全开位置	工件夹持位置	手指全闭位置
	磁性开关 的动作		手指复位时开关ON (灯亮)	夹持工件时开关ON (灯亮)	非夹持工件时(异常时): 开关ON(灯亮)
检测	1个磁性开关的场台 ※可以检测出①、②、 何1处的位置。 2个磁性开关的场合	<b>含</b> ③中任	•	•	•
组	2个磁性开关的场	Α	•	•	_
合	合 ※可以检测出①、②、	组 合 B	-	•	•
	③中2处的位置。	С	•	_	•
	磁性开关		步骤1) 手指全闭。 ———	步骤1) 手指夹持工件位置。	步骤1) 手指全开。 ————
	安装位置设定步骤				
	「无压力或低压 时,按开关与电源 连接的步骤设定」		A方向的磁性开关安装的场合 步骤2) 按A向将磁性开关装入开关安装。	槽。 ← <del>=</del> E	A B B
			步骤 <b>3)</b> 按箭头方向移动开关到指示灯亮的位置。	步骤3) 按箭头方向移动开关,从指示 0.5mm后固定。	灯亮的位置开始,再向箭头方向移动0.3~
				灯亮位置	<b>4</b>
			步骤4) 再次按箭头方向移动开关,确认指示灯灭。		
			步骤5)反向移动开关,从指示灯再 次亮的位置开始,按箭头方向移动 0.3~0.5mm后固定。	=	
			灯亮位置 		
			固定位置。		

注)· 夹持工件,建议在手指行程中心附近进行。 · 夹持工件在手指的开闭行程末端进行的场合,由于磁性开关迟滞的影响,上表的检测组合有被限制的情况。

### 回转驱动型气爪 **MDHR2,MDHR3** 系列

### 4) 工件内径夹持时的检测/磁性开关B方向安装的场合

检测例	①想确认手指复位的场合	②想确认夹持工件的场合	③想确认非夹持工件的场合
	手指全开位置	工件夹持位置	手指全闭位置
检测位置			
磁性开关 的动作	手指复位时开关ON (灯亮)	夹持工件时开关ON (灯亮)	非夹持工件时(异常时): 开关ON(灯亮)
1个磁性开关的场合 ※可以检测出①、②、③中任何1处的位置。	•	•	•
短测量 2个磁性开关的场 4 B	•	•	_
合合。	_ _	•	•
◎ 〒2及時屋島。 0	步骤1) 手指全闭。	步骤1) 手指夹持工件位置。	步骤1) 手指全开。
磁性开关 安装位置 设定步骤			
「无压力或低压 时,按开关与电源 连接的步骤设定」	B方向的磁性开关安装的场合 步骤2) 按B向将磁性开关装入开关安装相	A	B B
	步骤3) 按箭头方向移动开关,从指示灯亮的位置开始,再向箭头方向移动0.3~0.5mm后固定。	步骤3) 按箭头方向移动开关到指示灯亮	的位置。
	灯亮位置	步骤4) 再次按箭头方向移动开关,确认	指示灯灭。
	固定位置 0.3-0.5mm		
	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	步骤5) 反向移动开关,从指示灯再次亮 mm后固定。	的位置开始,按箭头方向移动0.3~0.5
	<u> </u>	灯亮位置	
		固定位置	3-0.5mm
		<u> </u>	<del>***</del>
注),束持工作 建议在手指行程由心際			

注)· 夹持工件,建议在手指行程中心附近进行。 · 夹持工件在手指的开闭行程末端进行的场合,由于磁性开关迟滞的影响,上表的检测组合有被限制的情况。

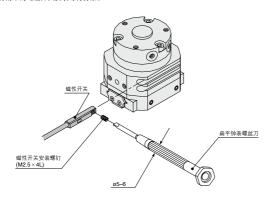
MHZ
MHF
MHL
MHR
MHK
MHS
MHC
MTT
MHY
MHW
-X

MRHQ
MA
D-

### MHR2·MDHR2 系列

### 磁性开关安装方法

固定磁性开关时,沿下图方向将磁性开关插入气爪的开关安装槽内,安装位置设定后,用扁平钟表螺丝 刀,将附带的磁性开关安装螺钉拧紧。



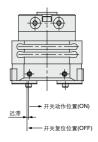
注) 紧固开关安装螺钉时, 使用握径为5~6mm的钟表螺丝刀。 其紧固力矩约为0.05~0.15N·m。

### 磁性开关的迟滞

磁性开关的迟滞如下图所示。调整磁性开关的位 置时,可作为大致参考。

型 <b>号</b>	迟滞(最大值)mm
MDHR2-10	0.3
MDHR2-15	0.2
MDHR2-20	0.6
MDHR2-30	0.3

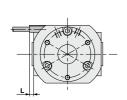
#### MDHR2



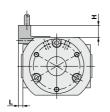
### 磁性开关从主体端面的凸出量

磁性开关从主体端面的凸出量最大值(手指全开时)如下表所示。安装时,可使用它指导安装。

### MDHR2-10,15



使用磁性开关D-M9N·D-M9P · D-M9B · D-M9□A的场合

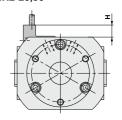


使用磁性开关D-M9NV·D-M9PV · D-M9BV · D-M9□AV的场合

#### \*\*\*\*\*\*\*\*\*

磁性升天的最大白出量: L,H 单位: mr									
气爪型号	F关型号	D-M9□ D-M9□W	D-M9□A	D-M9□V M9□WV	D-M9□AV				
MDHR2-10	L	2.6	4.6	0.6	2.6				
WIDHNZ-10	Н	-	-	7	6.8				
MDHR2-15	L	-	-	-	-				
MDHK2-15	Н	-	-	7	6.8				

#### MDHR2-20,30



使用磁性开关D-M9NV·D-M9PV · D-M9BV · D-M9□AV的场合

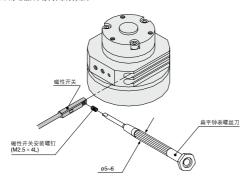
磁性开关的最大凸出量:	Н	单位:mm
磁性开关型号	D-M9□V M9□WV	D-M9□AV
MDHR2-20	7	6.8
MDHR2-30	7	6.8

磁性开关D-M9□的场合,无开关凸出量。

### 回转驱动型气爪 MHR3· MDHR3 系列

### 磁性开关安装方法

固定磁性开关时,沿下图方向将磁性开关插入气爪的开关安装槽内,安装位置设定后,用扁平钟表螺丝 刀,将附带的磁性开关安装螺钉拧紧。



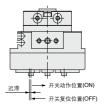
注) 紧固开关安装螺钉时,使用握径为5~6mm的钟表螺丝刀。 其紧固力矩约为0.05~0.15N·m。

### 磁性开关的迟滞

磁性开关的迟滞如下图所示。调整磁性开关的位 置时,可作为大致参考。

型号	迟滞(最大值)mm
MDHR3-10	0.2
MDHR3-15	0.5

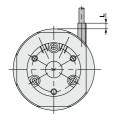
#### MDHR3



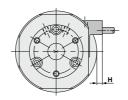
### 磁性开关从主体端面的凸出量

磁性开关从主体端面的凸出量最大值(手指全开时)如下表所示。安装时,可使用它指导安装。

#### MDHR3-10



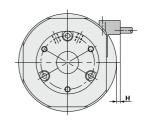
使用磁性开关D-M9□·D-M9□A的场合



使用磁性开关D-M9□V·D-M9□AV的场合

磁性开关的最大凸出量:L,H							
磁性开关型号	D-M9□ D-M9□W	D-M9□A	D-M9□V M9□WV	D-M9□AV			
L	-	-	-	-			
Н	-	-	2.5	2.3			

#### **MDHR3-15**



使用磁性开关D-M9□V·D-M9□AV的场合

磁性开关的最大凸出量.日

微性开大的取入口口	単位: mi				
磁性开关型号	D-M9□V M9□WV	D-M9□AV			
Н	1.5	1.3			
磁性开关D-M9□的场合,无开关凸出量。					

D-□

**SIVIC** 

561

MHZ MHF

MHL

MHR MHK

MHS

MHT -Z MHY

MHW -X□

MRHQ

MA



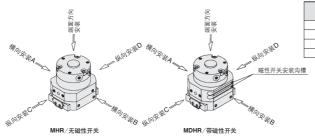
### MHR2·MDHR2/MHR3·MDHR3系列/产品单独注意事项

使用前必读。

关于安全注意事项及气爪的共同注意事项、磁性开关的共同注意事项,请参见本公司官网的《SMC产品使用注意事项》及《使用说明书》。https://www.smc.com.cn

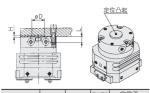
### 气爪的安装方法/MHR2, MHR3

由于型号的不同,安装的方向也不同,请参见右表。



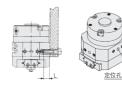
71.5	端面方向	横向	安装	纵向安装	
<b>型</b> 号	安装	Α	В	С	D
MHR2-□	•	•	_	•	•
MHR3-□	•	_	_	_	_
MDHR2-□	•	•	_	•	•
MDHR3-□	•	•	•	_	•

### 端面方向安装



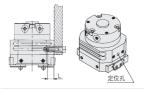
型号		44 m	最大坚固	最大螺纹	定位扎			
		螺钉 N·m		拧入深度 max. Lmm	Dmm	Hmm		
		-10	Manas	0.00		9h9 .0.038	1	
	2	-15	M3×0.5	0.00	0	12h9-0.043	1.5	
WHK	HK   2   -7	-20	M4 × 0.7	2.1	8	14h9_0043	1.5	
MDHR		-30	M5 × 0.8	4.3	10	16h9 <sub>-0.043</sub>	2	
	2	2 -10		14005			9h9-0.038	1
	J	-15 <sup>M</sup>	IVIO × U.5	0.88	0	12h9.0043	1.5	
		MHR 2 MDHR	MHR 2 -10 -15 -20 -30 -30 -30	MHR 2 2 -10 M3×0.5 -15 M3×0.5 -20 M4×0.7 -30 M5×0.8 3 -10 M3×0.5	要等 螺钉 /// // // // // // // // // // // // /	型号 使期 次 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和 和	型号 使期 次	

### 横向安装



	型号			41.00	最大紧固	最大螺纹	定位孔	
				螺钉 力矩		拧入深度 max. Lmm	孔径 <b>d</b> mm	孔深 <b>h</b> mm
	MHR	2	-10 -15	M3×0.5	0.88	6	3+0.02	6
	WHK	_	-20	M4 × 0.7	2.1	8	4+0.02	8
	MDHR		-30	M5 × 0.8	4.3	10	5+0.02	10
		3	-10 -15	M3×0.5	0.88	6	3+0.02	6

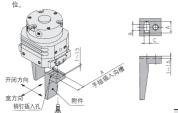
#### 纵向安装



	型号		61-m	最大紧固	最大螺纹	定位孔		
			使用 螺钉	力矩 N·m	拧入深度 max. Lmm	孔径 <b>d</b> mm	孔深 <b>h</b> mm	
		_	-10 -15	M3×0.5	0.88	6	3+0.02	6
	MHR	-	-20	M4×0.7	2.1	8	4+0.02	8
	MDHR		-30	M5 × 0.8	4.3	10	5 <sup>+0.02</sup>	10
		3	-10 -15	M3×0.5	0.88	6	3+0.02	6

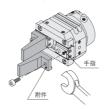
### 手指与附件间的定位方法

- ●手指开闭方向上的定位 由手指的销钉与附件的销钉插入孔进行定位。 销钉插入孔设计为长形孔,尺寸是以销钉(轴)为基 准的开闭方向配合尺寸.C、宽方向余量.B。
- ●手指宽方向上的定位 由手指的宽度和附件的手指插入沟槽: A进行定



### 在手指上安装附件的方法

- ●在手指上安装附件时,请勿向手指施加撬力,用扳手 支撑进行安装。
- ●关于手指上安装螺钉的最大紧固力矩,请参见下表。



型	号		使用螺钉	最大紧固力矩 N·m
		-10 -15	M3 × 0.5	0.59
MHR 2	2	-20	M4 × 0.7	1.4
MDHR		-30	M5 × 0.8	2.8
	3	-10 -15	M3 × 0.5	0.59

### 关于手指开闭速度/MHR2, MHR3

手指开闭速度一旦在全行程为0.2秒以上, 会产生粘附现象, 在全行程有不能动作的可能。