

# SSR-THE

## ツールホルダー(HDタイプ、M8コネクタ)

標準  
在庫品



材質の特性  
P.22231

イマオ  
WEB 製品ムービー公開

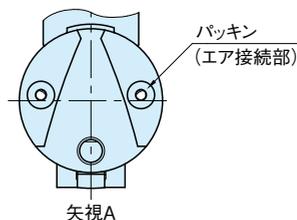
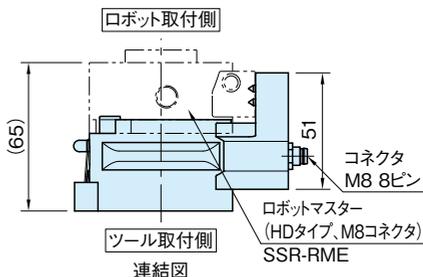
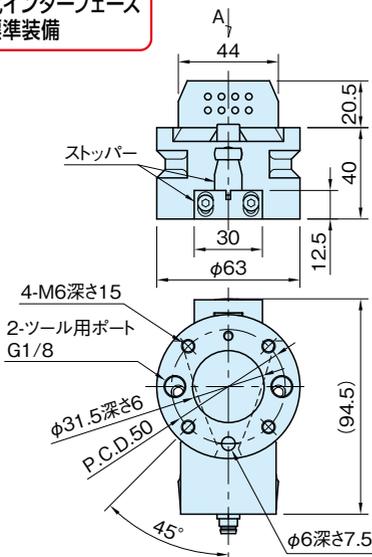


**NEW**



本体	ピン	パッキン
アルミニウム 硬質アルマイト表面処理	SUS303	フッ素樹脂 (PTFE)
コネクタハウジング	ストッパー	
ABS樹脂	ポリアセタール	

★One Point★  
電気インターフェース  
を標準装備



品番	コネクタ形状	質量 (g)	適応するロボットマスター (HDタイプ、M8コネクタ) (P. 2014 参照)
			SSR-THEM2620
SSR-THEF2621	メス	SSR-RMEM1611	

### 特長

- ・ツール取付け部の寸法は、ISOメカニカルインターフェース番号4に対応しています。
- ・SSR-RME ロボットマスター (HDタイプ、M8コネクタ) と組み合わせることで、簡単に素早いツール交換が可能です。
- ・ツール交換はロボットアームの直進運動を利用しており、エアや電力は不要です。
- ・強度に優れ、可搬質量が大きく、重可搬に対応できます。
- ・ストッパー付きのため、高負荷な作業を行う場合でも確実にツールを保持します。
- ・独自のクサビ構造により、強い保持力と高精度な位置決めが可能です。
- ・空気および電気インターフェースを標準装備しており、ツール交換の際、自動的に接続可能です。

### 技術データ

- ・可搬質量 150kg
- ・位置再現精度 0.02mm
- ・許容モーメント 225N・m
- ・許容トルク 240N・m
- ・定格電流 1A
- ・供給可能エア圧 -0.09~0.7MPa(ゲージ圧力)
- ・使用温度 max.40°C min.5°C

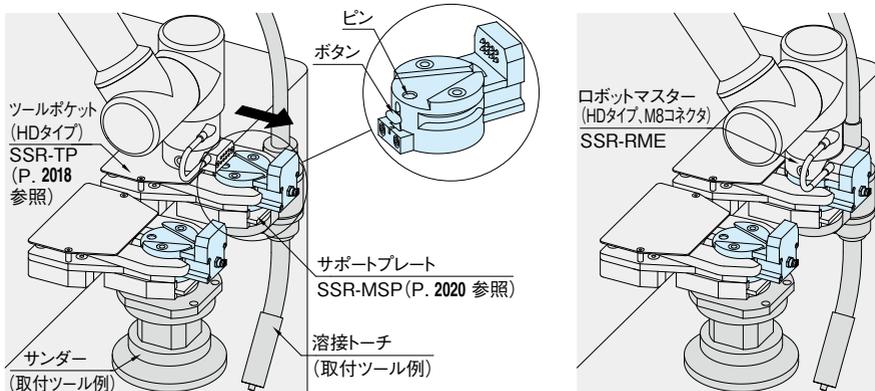
### SSR-RME ロボットマスター(HDタイプ、M8コネクタ)



➡ P. 2014

## 使用例・使用方法

■ **ツール交換** 注) ツールを交換する際は、ツールへのエアや電気信号をOFFにしてください。

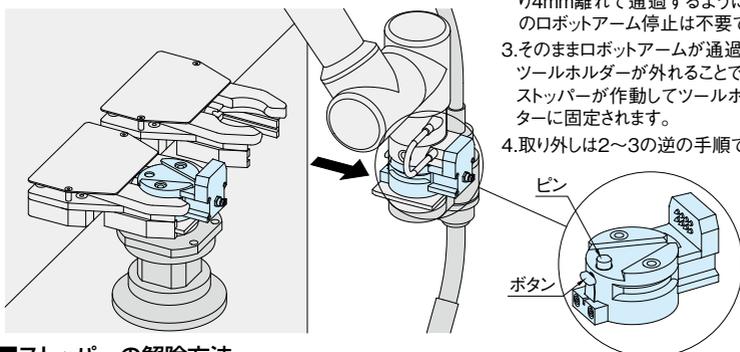


1. ツールポケットにツールホルダー・サポートプレートをセッします。この時ツールホルダーのピンが下がった状態であることを確認してください。

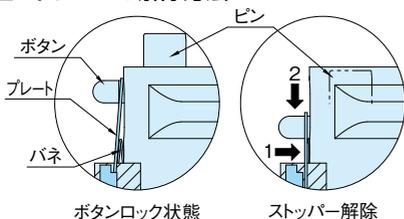
2. ロボットアーム先端の直進運動により、ロボットマスターとツールホルダーのクサビ溝が組み合います。  
※ロボットマスター底面がツールポケットアーム上面より4mm離れて通過するように調整します。通過時のロボットアーム停止は不要です。

3. そのままロボットアームが通過し、ツールポケットからツールホルダーが外れることでピンが上がり、同時にストッパーが作動してツールホルダーがロボットマスターに固定されます。

4. 取り外しは2～3の逆の手順です。



## ■ ストッパーの解除方法

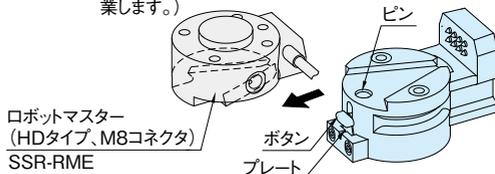


通常、ボタンはロックされ下がりません。

1. プレートを垂直になるまで押しとストッパーが解除され、ボタン操作が可能になります。
2. この状態でボタンを押し下げると、ピンが下がります。

※ツールポケットにセットした状態では、ストッパーが解除されています。

※手動でツールを交換する際は、ストッパーを解除しピンを下げた状態でツールホルダーをロボットマスターに挿入します。ボタンを放すとピンが上がり、ツールホルダーが固定されます。  
(取り外す場合も同様に、ストッパーを解除した状態で作業します。)



## ⚠ 注意事項

SSR-TP) ツールポケット (HDタイプ) を使用する際は、SSR-MSP) サポートプレートを併用してください。(P. 2020 参照)