

SMARTSHIFT ロボットシステム (HDタイプ)

取扱説明書

取扱い・使用方法を誤りますと、思わぬ事故を起こしたり
製品の寿命を縮めたり、性能を低下させることとなります。
ご使用前には、必ずこの取扱説明書をお読みください。

目次

- 1.注意事項 (P.2)
- 2.スペック (P.2～P5)
- 3.エアの接続 (P.6)
- 4.I/O(制御信号・電源)の接続 (P. 6)
- 5.ツールポケット(HDタイプ)の固定 (P.7)
- 6.ロボットアーム・エンドエフェクタへの固定 (P.8)
- 7.M8コネクタの固定 (P.9 ～ P.10)
- 8.エンドエフェクタの交換 (P.10～P.14)
- 9.メンテナンス (P.15)

1. 注意事項

- ・ロボット稼働中は、手や工具を近づけないでください。
- ・取扱説明書の通りメンテナンスを行ってください。
- ・スペックの範囲内でご使用ください。
- ・製品が損傷したり正常に機能しなくなった場合は、直ちにご使用をおやめください。

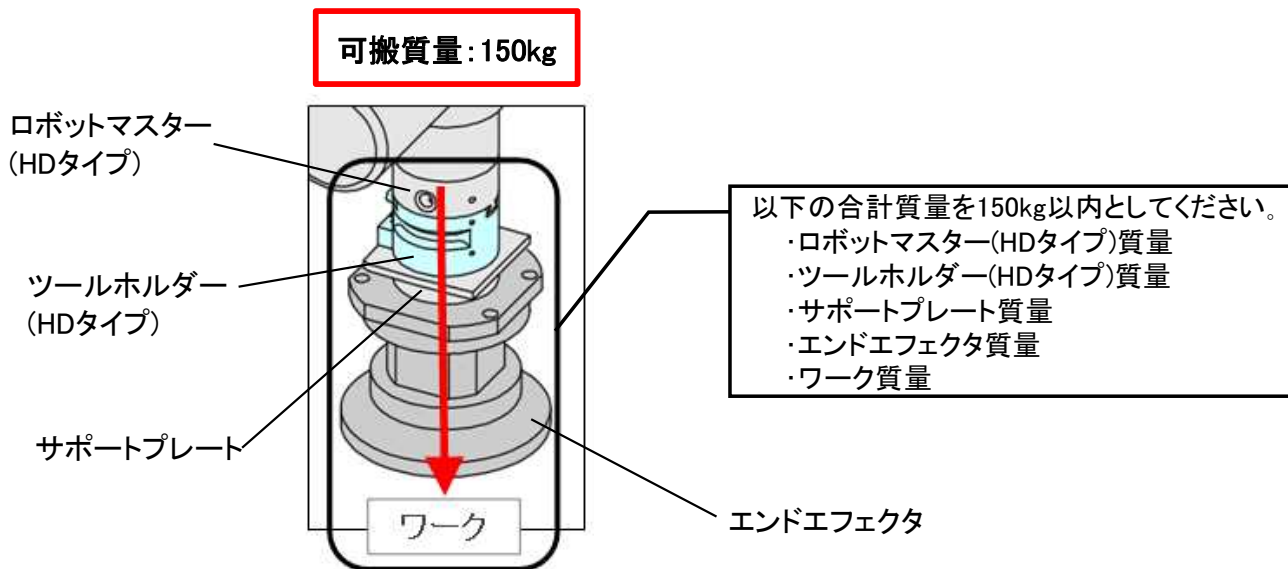
2. スペック

2-1. ロボットマスター(HDタイプ)&ツールホルダー(HDタイプ)のスペック

【スペック】

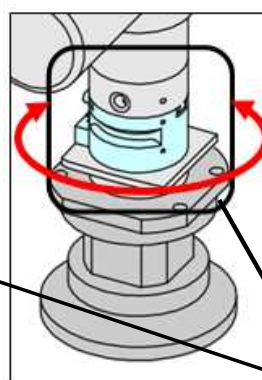
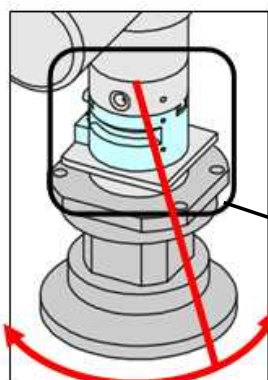
- ・可搬質量: 150kg
 ”ロボットマスター(HDタイプ)およびツールホルダー(HDタイプ)の質量 + サポートプレート質量 + エンドエフェクタ質量 + ワーク(搬送物)質量”の合計
- ・許容モーメント: 225N・m
- ・許容トルク: 240N・m
- ・使用温度: 5°C~40°C

【作用方向・対象範囲】



許容モーメント: 225N・m

許容トルク: 240N・m



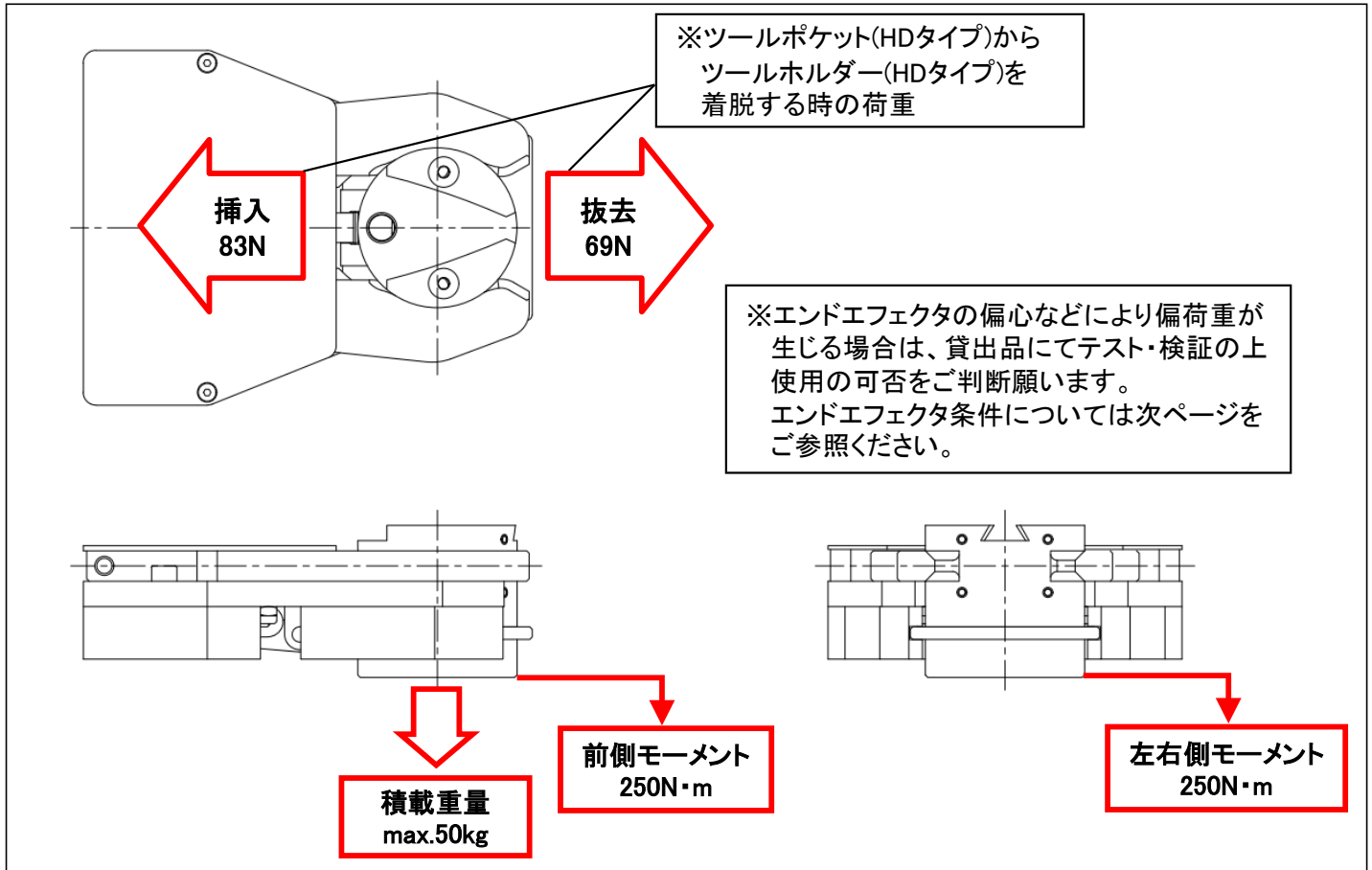
許容モーメント
許容トルクの対象範囲

ロボットマスター(HDタイプ)
+
ツールホルダー(HDタイプ)
+
サポートプレート

2-2. ツールポケット(HDタイプ)&サポートプレートのスペック

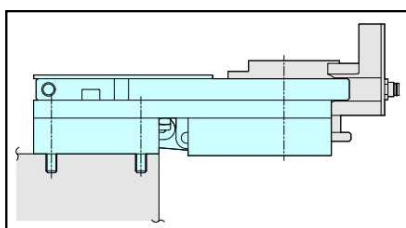
【スペック】

- ・積載重量: 50kg
- ・抜去～挿入: 69～83N
- ・使用温度: 5℃～40℃

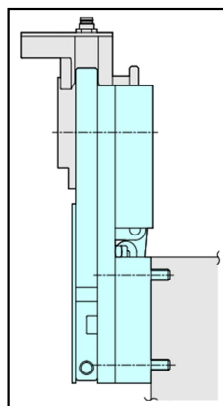
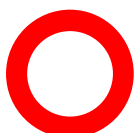


【注意】

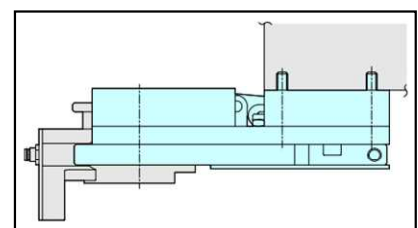
- ・ツールポケット(HDタイプ)は基本的に水平方向でご使用ください。
- ・使用条件などによっては壁および天井に取り付けて使用することも可能ですので、貸出品でのテスト・検証にてご判断願います。
- ・壁に取り付けての使用をご検討いただく場合、アームが下側に向くような取り付けはおやめください。



水平に取付け



壁に取付け



天井に取付け



2-3. ロボットマスター(HDタイプ)&ツールホルダー(HDタイプ) &ツールポケット(HDタイプ)のスペック

【スペック】

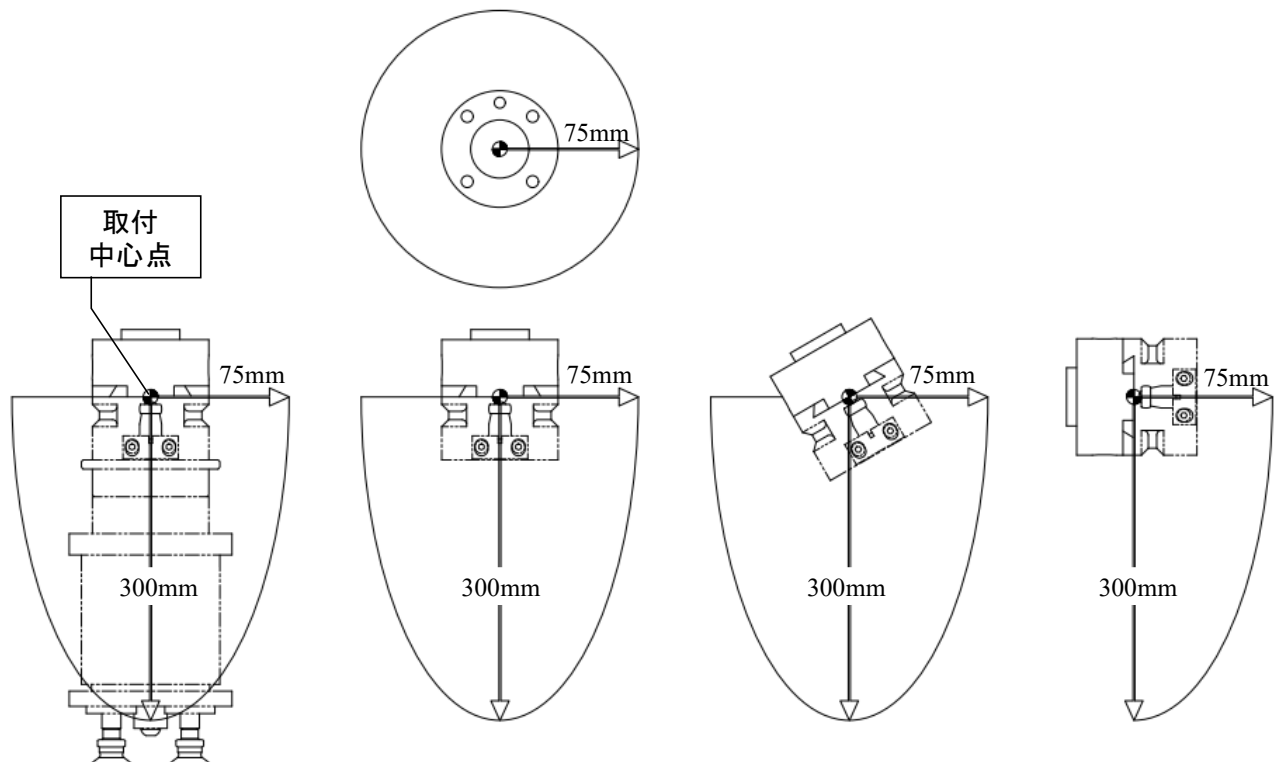
- ・位置再現精度 : 0.02mm

【条件】

- ・エンドエフェクタの外寸が取付中心点から半径75mm、長さ300mmの範囲内に収まるようにしてください。
- ・ツールポケット(HDタイプ)を使用して着脱を行なう場合
 ツールポケットが積載可能な重量は50kg以内、エンドエフェクタから生じるモーメントは250N・m以内で
 ご使用ください。(「2-2. ツールポケット(HDタイプ)&サポートプレートのスペック」参照ください。)
 ロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)の許容モーメントは225N・mになります。
 着脱時にこの値を超えないようにしてください。
 (「2-1. ロボットマスター(HDタイプ)&ツールホルダー(HDタイプ)のスペック」参照ください。)
 着脱速度は最大400mm/s以内としてください。

【注意】

- ・条件範囲を超えると着脱出来ない場合があります。ご採用前に貸出品をご利用いただき、着脱確認を行ってください。



※半径75mm・長さ300mmを
 超えるエンドエフェクタにつ
 いては、採用前に着脱確認
 を行ってください。

【位置再現精度について】

- ・0.02mmの範囲はロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)間のものです。
 ロボット本体やエンドエフェクタの影響は含みません。
- ・取り付けるエンドエフェクタの外寸が条件範囲内且つより小さい方が、安定した位置再現精度を得られます。

2-4. IP等級

【スペック】

・防水レベルについては、下表のIP等級をご参照ください。(JIS C 0920)

【注意】

・IP*0は防水仕様ではございませんので、液体が掛かる環境でのご使用はおやめください。
M8コネクタ仕様の製品については、ロボットマスターとツールホルダーの電極接合部が露出しています。

<ロボットマスター>

品番	コネクタ形状	等級	備考
SSR-RM1600	—	IP54	—
SSR-RMEF1610	メス	IP40	M8コネクタ
SSR-RMEM1611	オス	IP40	
SSR-EF1110	メス	IP40	ロボットマスター用M8コネクタ (カタログ非掲載品)
SSR-EM1111	オス	IP40	
SSR-RML1500	—	IP34	マニュアル操作

<ツールホルダー>

品番	コネクタ形状	等級	備考
SSR-TH2600	—	IP54	—
SSR-THEM2620	オス	IP40	M8コネクタ
SSR-THEF2621	メス	IP40	
SSR-EM2110	オス	IP40	ツールホルダー用M8コネクタ (カタログ非掲載品)
SSR-EF2111	メス	IP40	
SSR-THL2500	—	IP34	マニュアル操作

<マニホールド>

品番	等級
SSR-MP5000	IP54

<サポートプレート>

品番	等級
SSR-MSP2155	IP54

<ツールポケット>

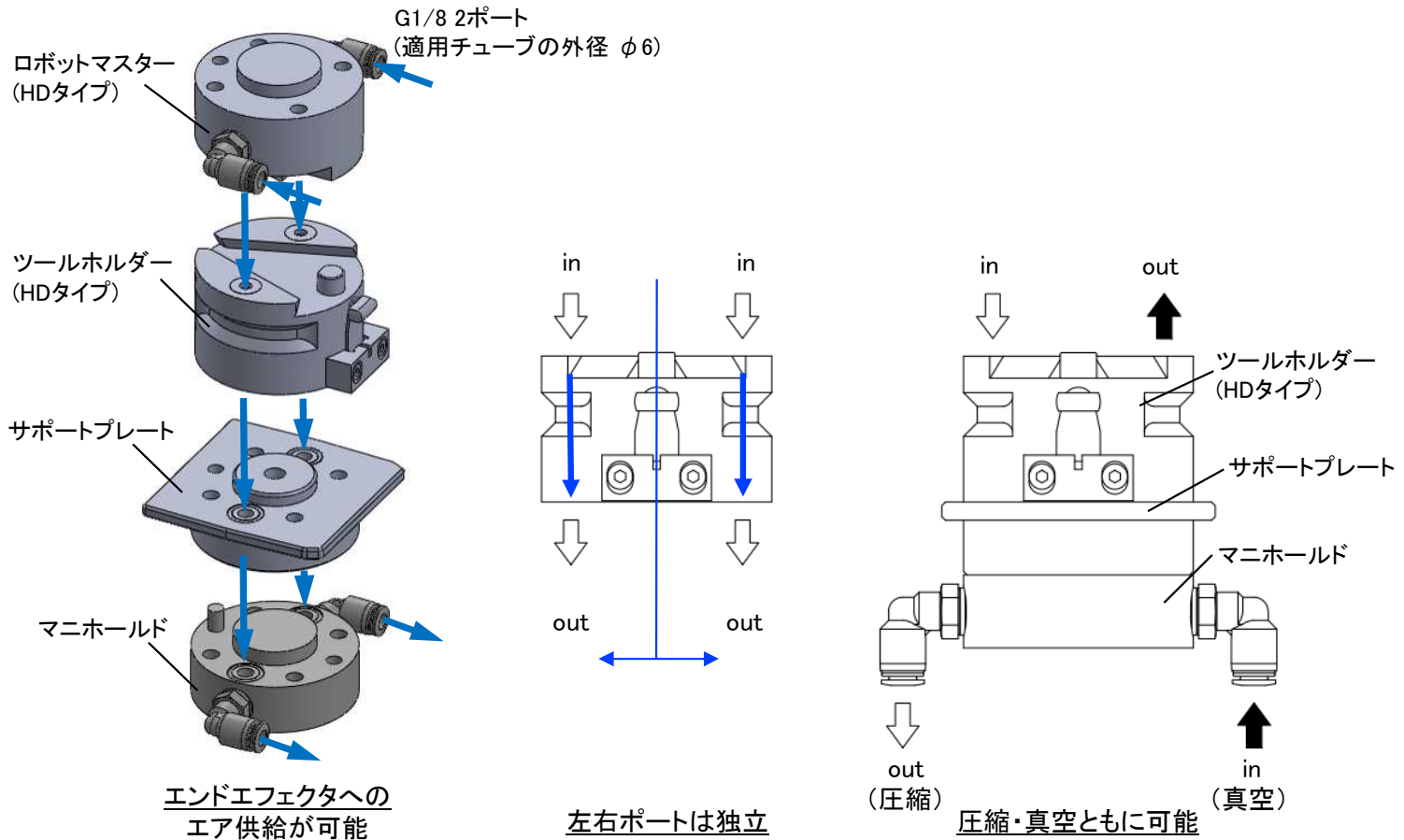
品番	等級
SSR-TP3500	IP24

<マスターベース>

品番	等級
SSR-MB4000	IP34
SSR-MB4001	IP34
SSR-MB4002	IP34

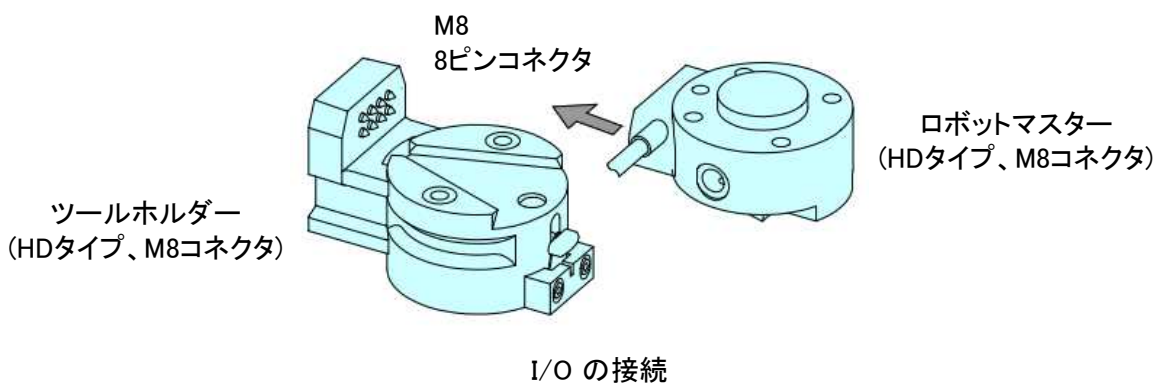
3. エアの接続

- ・マニホールドとツールホルダー(HDタイプ)を組み合わせることで、外部配管によるエア供給が可能になります。
- ・左右のポートは独立しています。左右いずれかのみでも、左右別々にでもエアを供給できます。
- ・圧縮、真空どちらも使用できます。
- ・チェック弁はありません。エンドエフェクタを交換する際は、エアをOFFにしてください。
 (「8-3. エンドエフェクタ交換時の注意事項」参照ください。)
- ・供給可能エア圧: $-0.09 \sim 0.7\text{MPa}$ (ゲージ圧力)



4. I/O(制御信号・電源)の接続

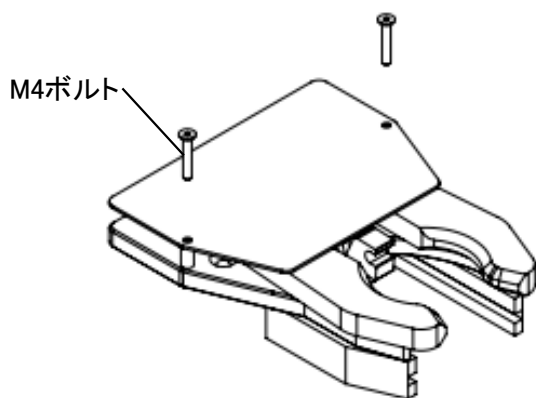
- ・電極は8極、供給できる電流は1A、電圧の最大は24Vです。
- ・I/Oの接続・切断は、ロボットマスター(HDタイプ)を水平にスライドさせ、ツールホルダー(HDタイプ)に着脱することで行なわれます。
- ・電源のON/OFF機能はありません、着脱時は必ず電源をOFFにしてください。
 (「8-3. エンドエフェクタ交換時の注意事項」参照ください。)



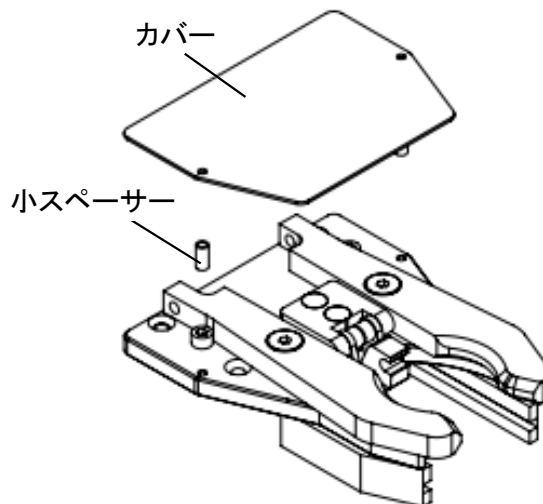
5. ツールポケット(HDタイプ)の固定

固定用部品:六角穴付き皿ボルトM6x1-40L 4本(付属品)
 スペーサー 1個(付属品)

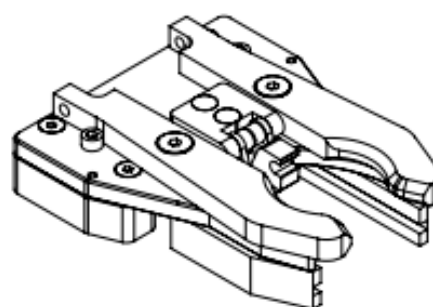
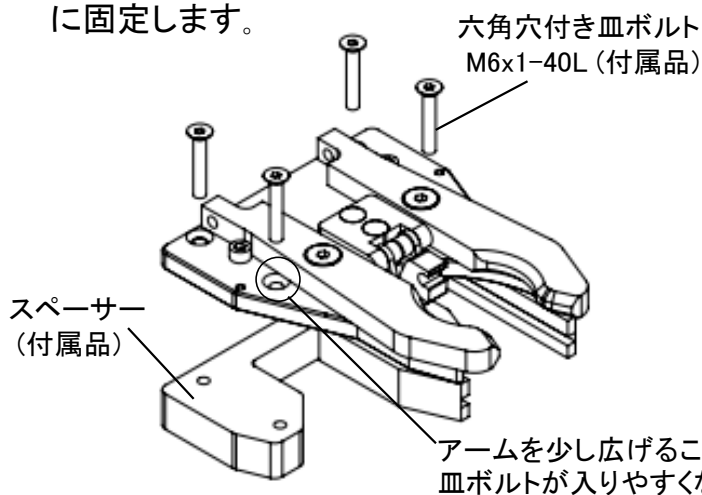
1.カバーを固定しているM4ボルトを外します。



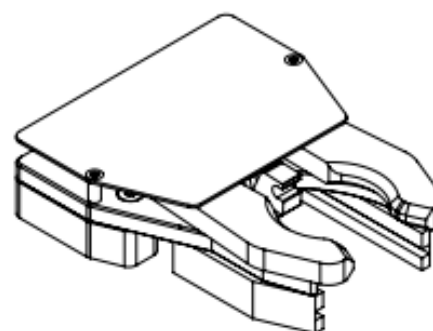
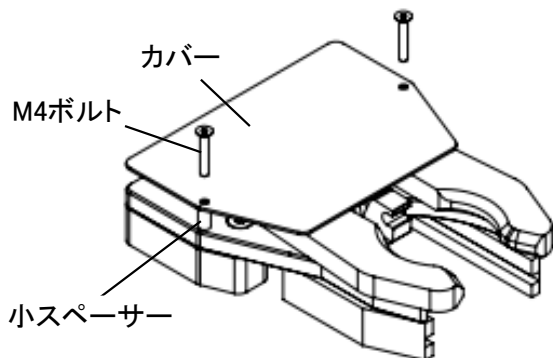
2.カバーと、小スペーサー(2個)を取り外します。



3.六角穴付き皿ボルトM6x1-40L 4本を、本体の取付穴とスペーサーに通し水平な取付面に固定します。



4. 取り外した小スペーサー(2個)とカバーを戻し、M4ボルトで固定します。

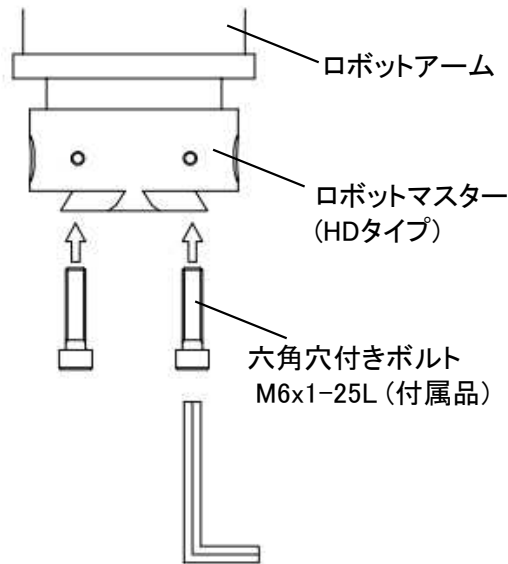


6. ロボットアーム・エンドエフェクタへの固定

6-1. ロボットアームへの固定

固定用部品: 六角穴付きボルトM6x1-25L 4本(付属品)
 位置決めピンφ6x14L(付属品)

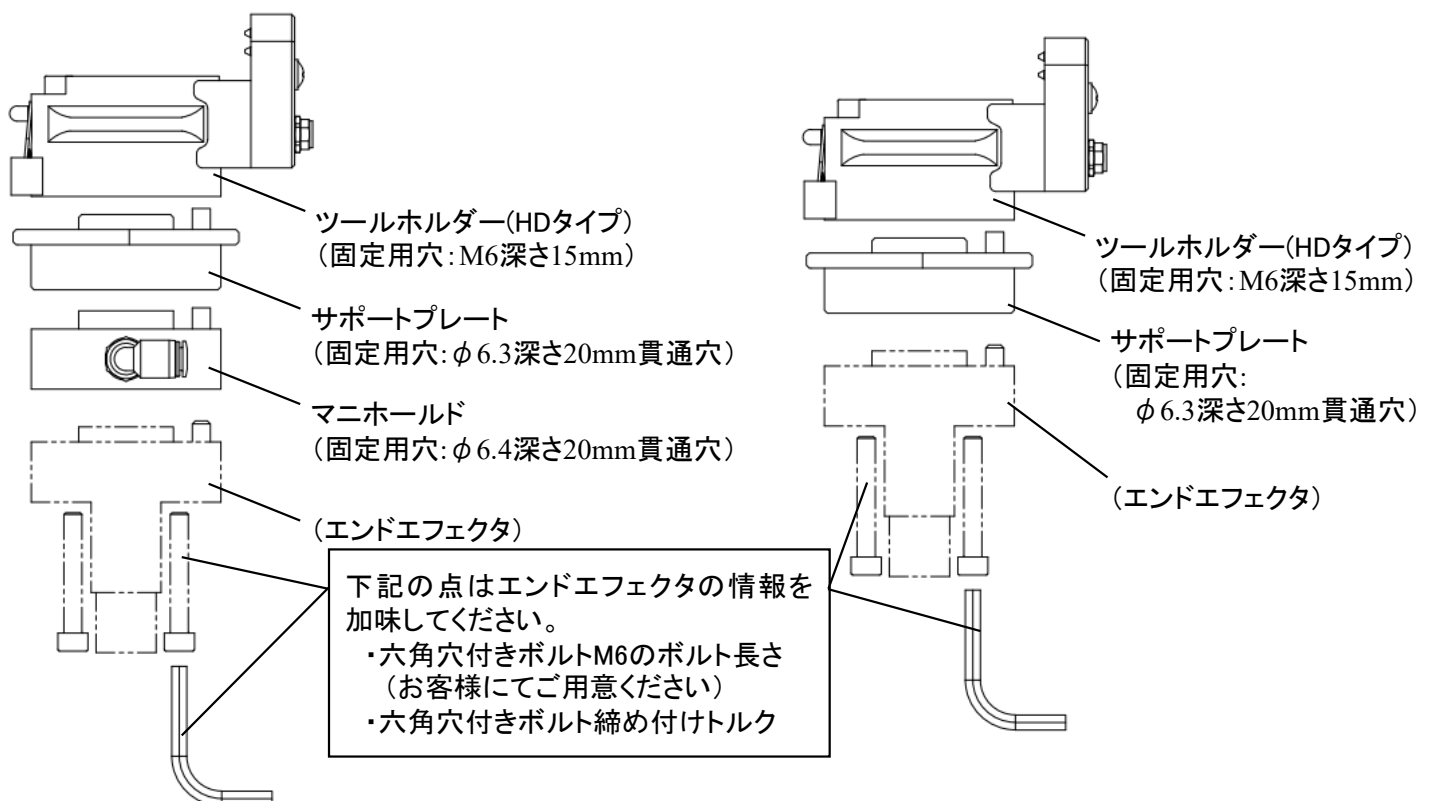
締め付けトルク: ロボットメーカーの推奨締め付け値に準じてください。



6-2. エンドエフェクタへの固定

固定用部品: 六角穴付きボルトM6
 (エンドエフェクタの取付け穴深さを加味してご検討ください。)
 位置決めピンφ6x15L(サポートプレートの付属品)
 位置決めピンφ6x15L(マニホールドの付属品)

締め付けトルク: エンドエフェクタの推奨締め付け値に準じてください。



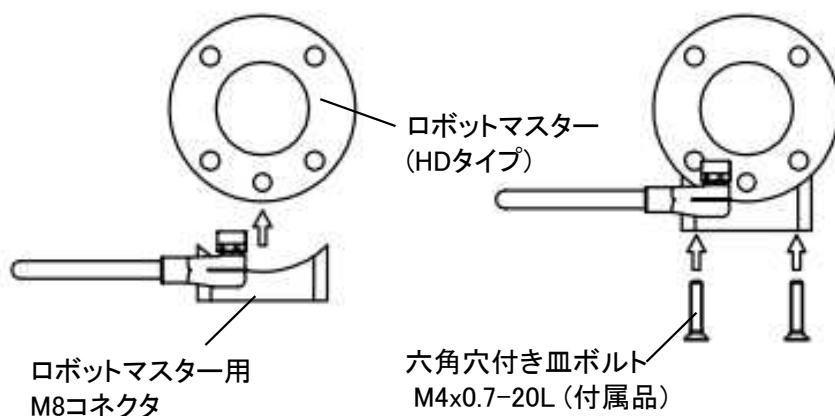
7. M8コネクタの固定

7-1. ロボットマスター用M8コネクタの固定(カタログ非掲載品)

固定用部品:六角穴付皿ボルトM4x0.7-20L 2本(付属品)

締め付けトルク:0.3~0.5N・m

ボルトを締め付ける際は、左右交互に数回に分けて均一に締め付けてください。

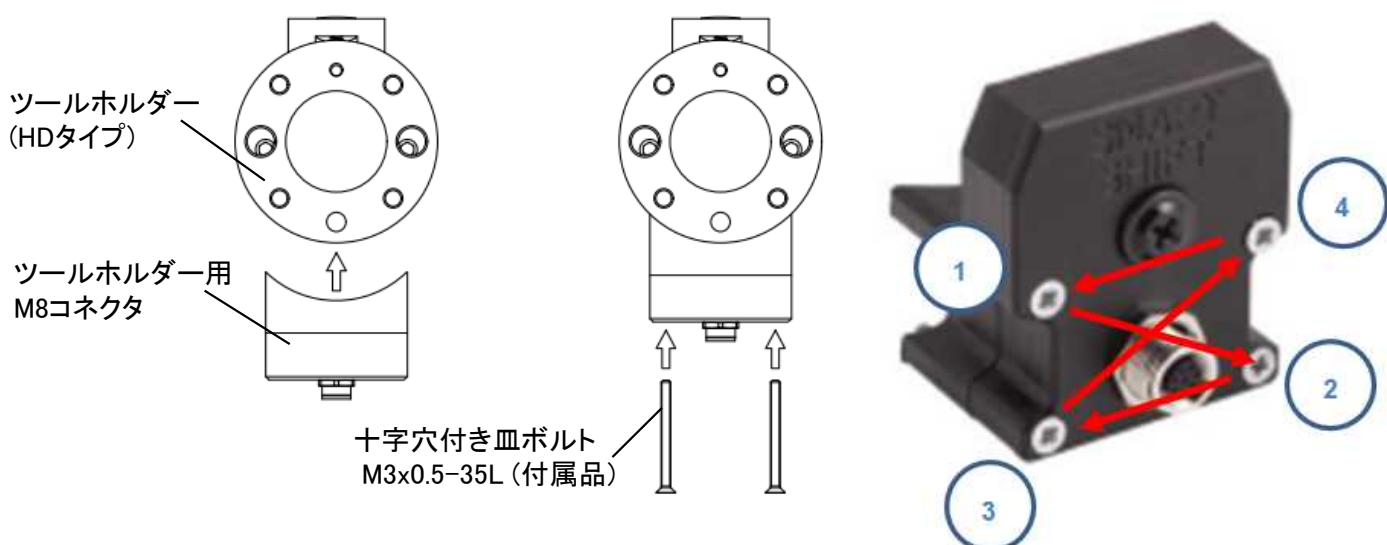


7-2. ツールホルダー用M8コネクタの固定(カタログ非掲載品)

固定用部品:十字穴付皿ボルトM3x0.5-35L 4本(付属品)

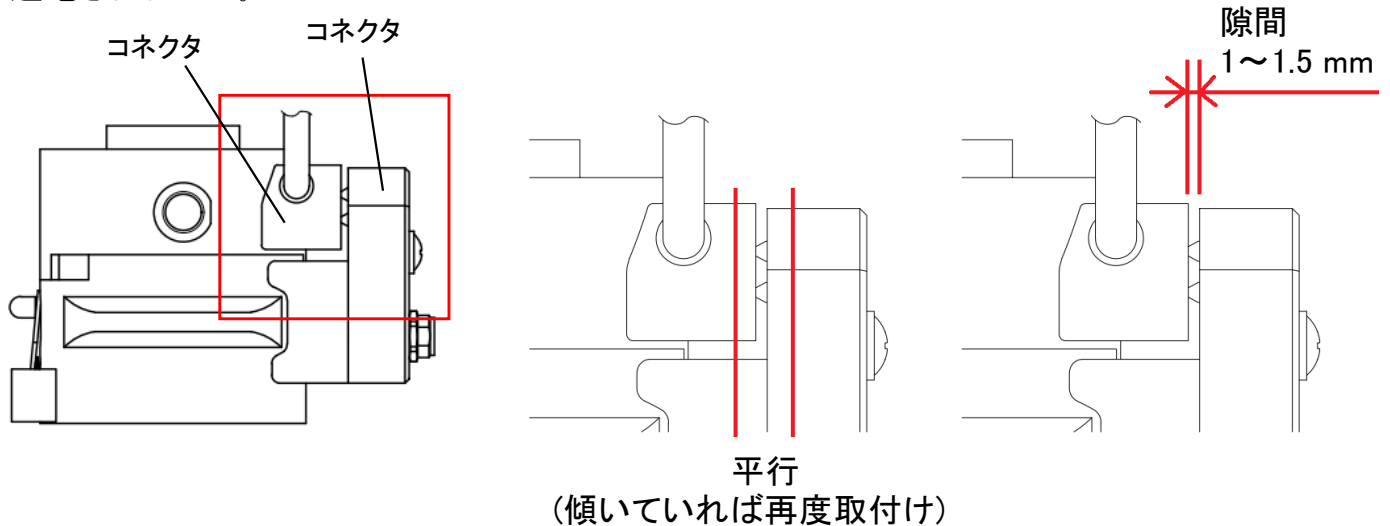
締め付けトルク:0.3~0.5N・m

ボルトを締め付ける際は、下図の1→2→3→4の順番で数回に分けて均一に締め付けてください。
 (対角締め付 ex.車のホイール)



【注意】

- ・コネクタが不均等に傾く恐れがあるため、以下のような締め付けはおやめください。
 - 一度に強く締めすぎる
 - 締め付け順序が違っている
 - 指定値以上で締め付ける(0.5N・m以上)
- ・ロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)のコネクタ間の隙間が1~1.5mmになるよう、慎重に締め付けてください。
- ・ロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)それぞれのコネクタ位置が合っていないと、通電されません。

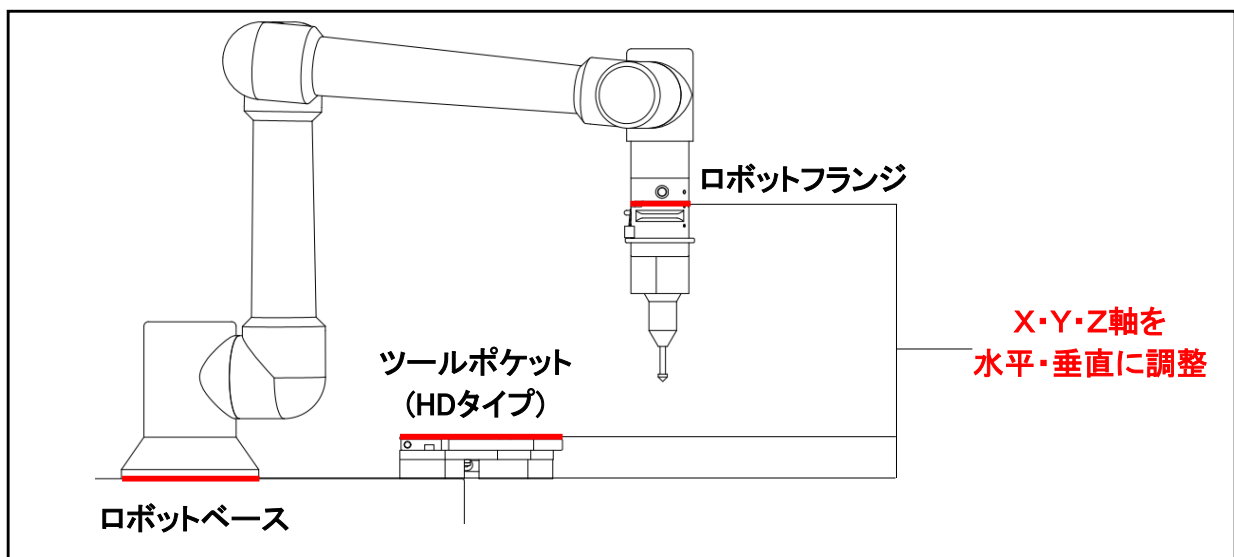


- ・コネクタ取り付け後、ロボットマスター(HDタイプ)にツールホルダー(HDタイプ)をセットし、全てのピンで通電の確認を行ってください。
- ・M8コネクタ 8ピン接続が応答しない場合は、コネクタを取り外し、再度位置合わせをして取り付けてください。

8. エンドエフェクタの交換

【事前準備】

- ・ロボットのX・Y・Z軸に対し、ツールポケット(HDタイプ)を水平・垂直に設定してください。



8-1. エンドエフェクタ交換(ロボットの教示)

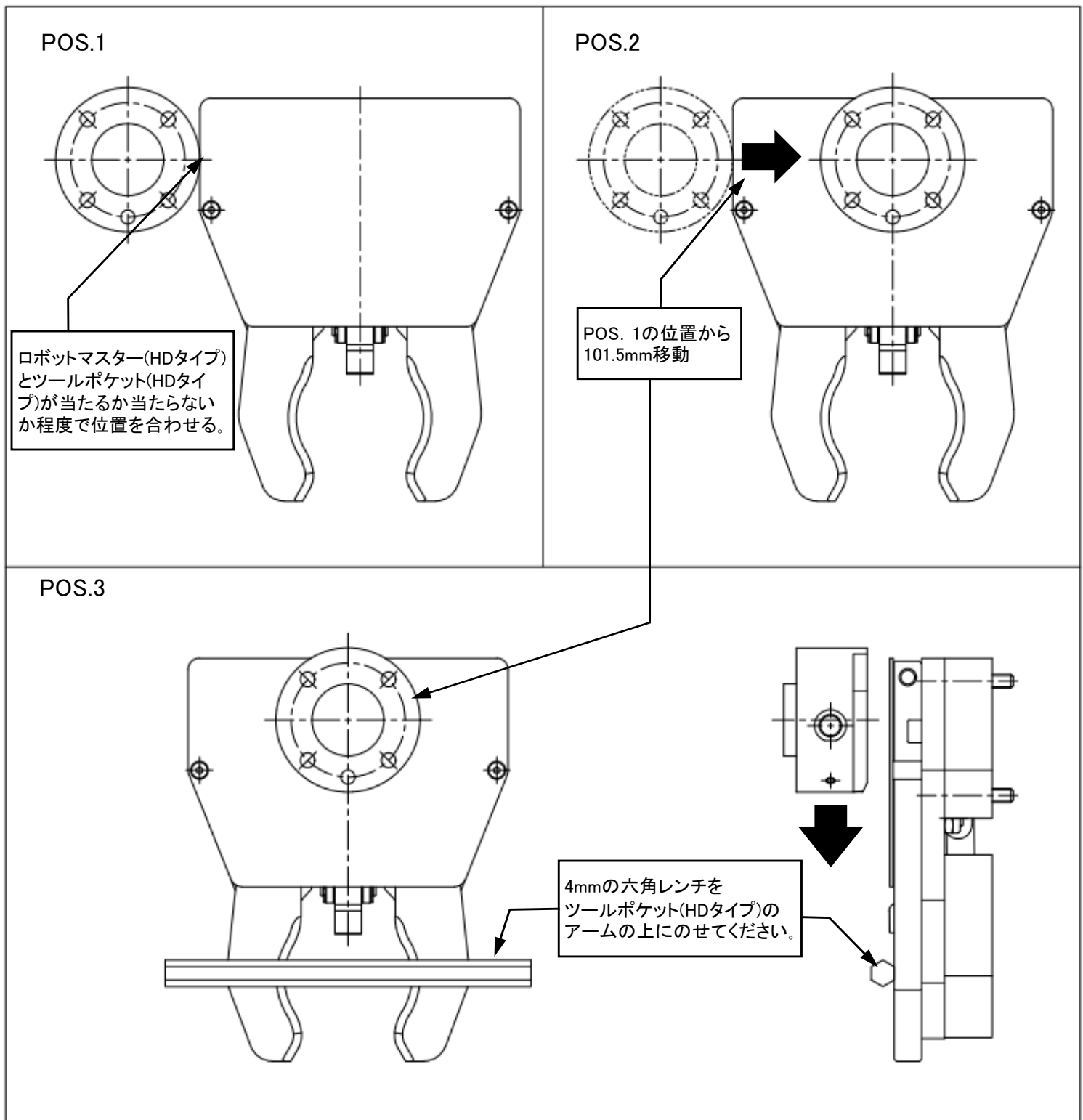
【交換順序】

POS.1～POS.7の手順で教示してください。

※基本的には水平・垂直に配置してください。

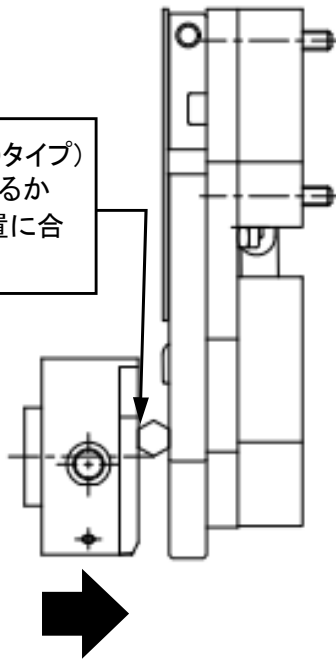
(「8-2. 着脱可能な誤差範囲」参照ください。)

※移動する際、ロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)がズレや傾きの無い状態かご確認ください。



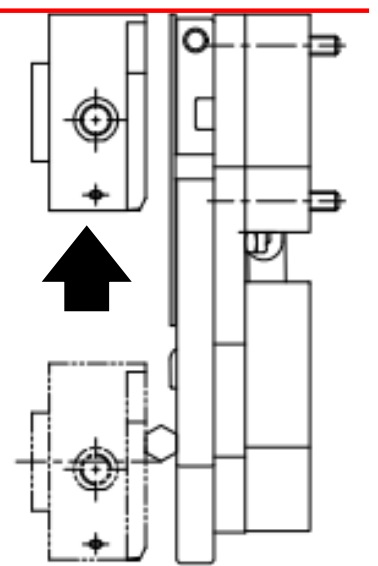
POS.4

ロボットマスター(HDタイプ)と六角レンチを当てるか当たらないかの位置に合わせる。

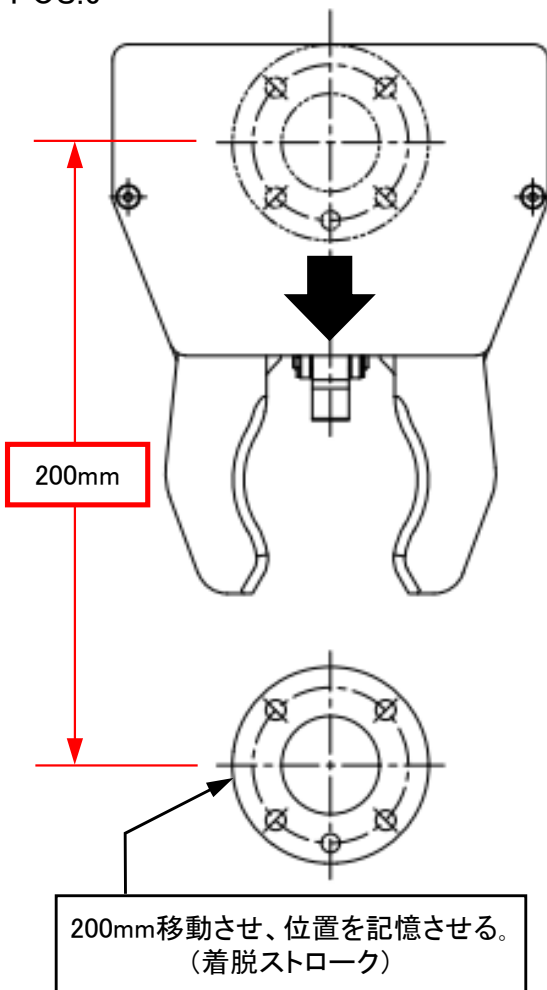


POS.5

ロボットマスター(HDタイプ)とツールポケット(HDタイプ)の後ろの位置を合わせ、位置を記憶させる。



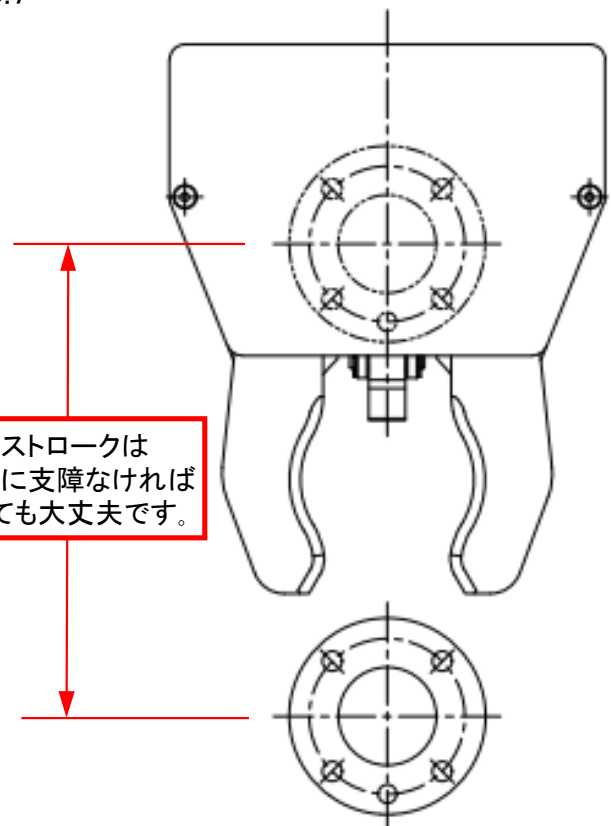
POS.6



200mm移動させ、位置を記憶させる。
 (着脱ストローク)

POS.7

着脱ストロークは着脱に支障なければ短くても大丈夫です。



【確認作業】

教示終了後、以下の各工程で異常が無いことを確認してください。

1. ツールホルダー(HDタイプ)無しでテスト運転。
2. ツールホルダー(HDタイプ)・サポートプレートを取り付けて着脱確認。
3. エンドエフェクタを取り付けて着脱確認。

【注意】

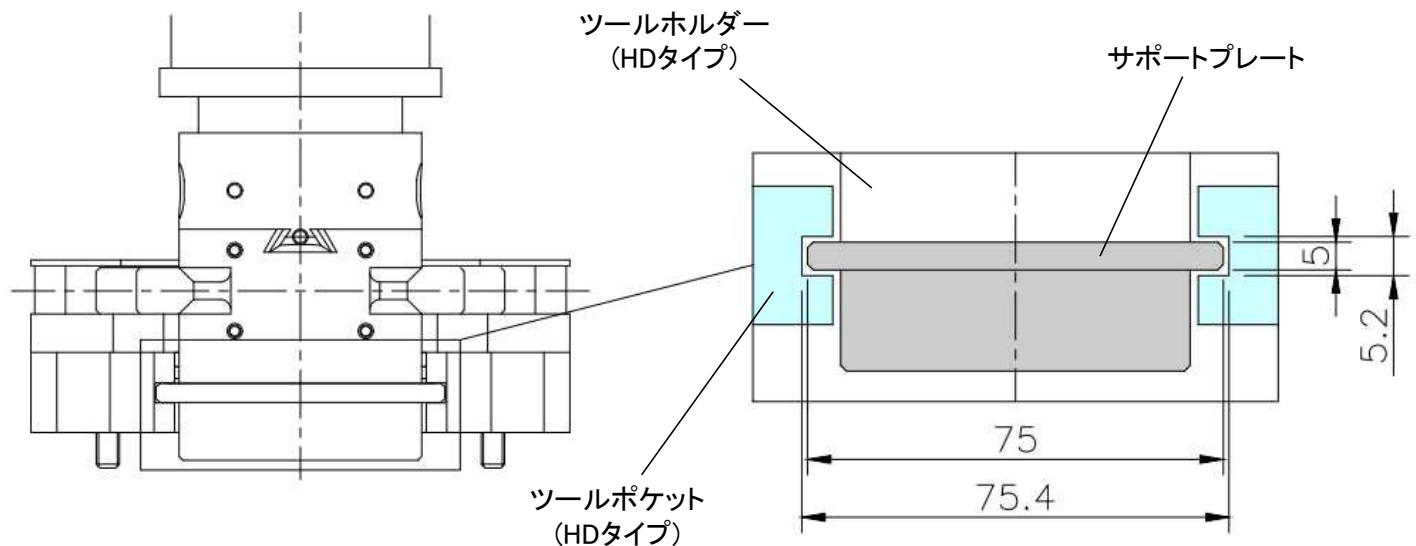
「3. エンドエフェクタを取り付けて着脱確認」する際、エンドエフェクタの重量が大きいと重さでロボットアームが下がり、サポートプレートがツールポケット(HDタイプ)の溝部分に入らない可能性があります。

その場合は「8-2. 着脱可能な誤差範囲」を参照し、高さ・角度を調整してください。

8-2. 着脱可能な誤差範囲

【誤差範囲】

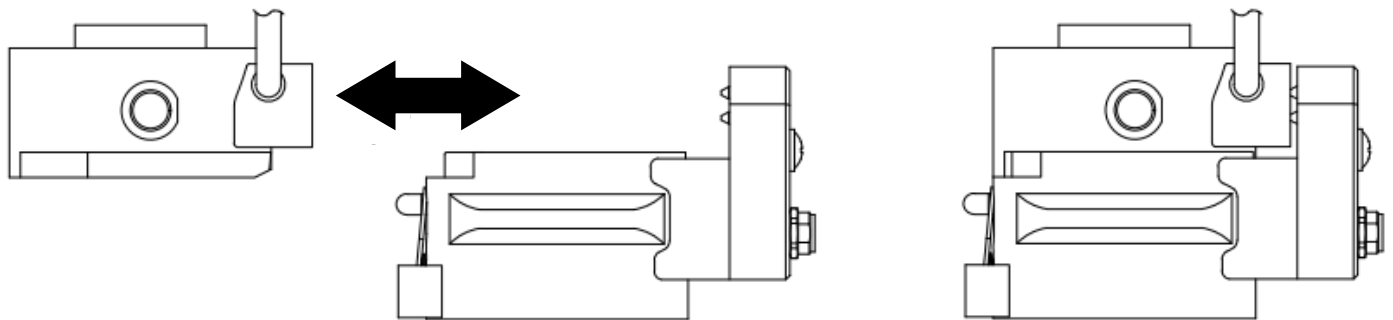
ツールポケット(HDタイプ)の溝部分にサポートプレートが納まるよう、X・Y・Z軸を調整してください。その際の許容差は下図の寸法をご参照ください。



8-3. エンドエフェクタ交換時の注意事項

【エンドエフェクタ交換時のエア・電気信号】

- ・本製品にエアや電流を調整、ON・OFFする機能はありません。
- ・エンドエフェクタ交換時には必ずエアと電気信号をOFFにし、交換後ONに切り替えてください。
- ・エンドエフェクタ交換時に電気信号がONになっている場合、ロボットや電動エンドエフェクタがショートにより損傷する危険性があります。



エンドエフェクタ交換時
エア・電気信号:OFF

エンドエフェクタ交換後
エア・電気信号:ON

【エンドエフェクタの自動交換について】

- ・自動交換に対応していないエンドエフェクタは、着脱により信号が途絶えると、装着してもエンドエフェクタが可動しない可能性があります。
- ・エンドエフェクタメーカーに自動交換に対応しているかご確認ください。
- ・自動交換に対応していないエンドエフェクタをご使用になる場合は、別途ロボットとエンドエフェクタのケーブルを接続し、常時接続としてください。

9. メンテナンス

SMARTSHIFTは清潔な環境下でご使用ください。
 切粉などがロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)の間に入ると
 破損・動作不良の原因となります。エアブローでのクリーニングを推奨します。

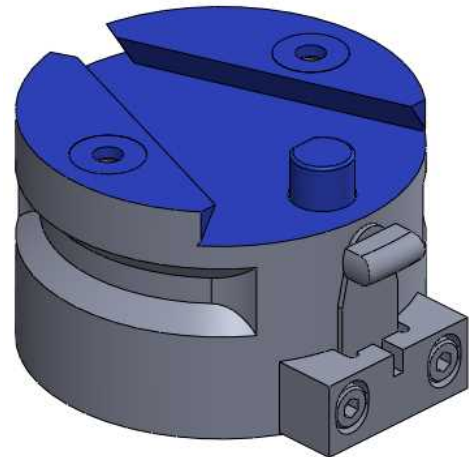
9-1. 潤滑

1週間に1回、右図の示す箇所にシリコンベースの
 潤滑剤(シリコンオイル)を塗布してください。

- ・パッキン
- ・表面、クサビ溝の組み合い部分
- ・ピン

シリコンオイルはWD-40もしくは同等品の
 シリコンベース潤滑剤を推奨します。

青色部分に潤滑剤塗布



9-2. パッキンの高さ調整

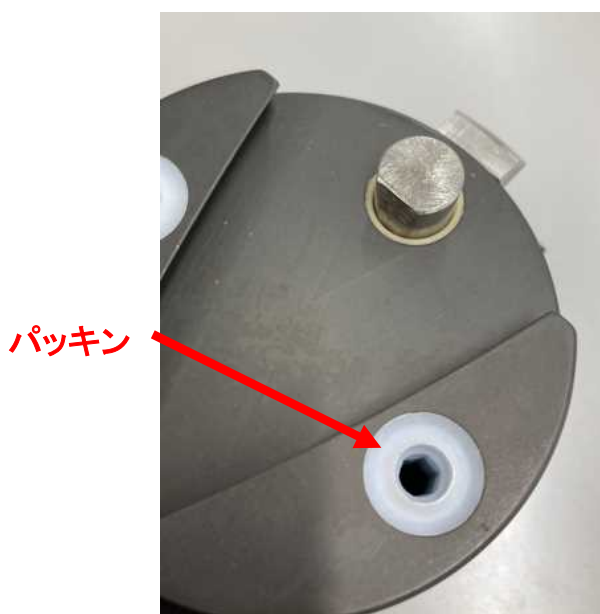
ロボットマスター(HDタイプ)とツールホルダー(HDタイプ)の間でエア漏れがあった場合、パッキンの
 高さを調整することが可能です。

調整方法: 4mmの六角レンチを使用しパッキン高さを調整してください。

※反時計回りでパッキンが持ち上がります。半回転程度を目処にエア漏れの無いように
 調整(0.3~0.4mm)してください。

【注意】

パッキンの飛び出し量が多すぎると、自動ツール交換が正しく機能しない可能性があります。
 調整後はエア漏れが無くツール交換に問題がないことを確認してください。



お問い合わせ
 株式会社イマオコーポレーション
 技術部 開発課 (SMARTSHIFT担当)
 TEL. 0575-32-2623