

# QRMTC

# ワンタッチツールチェンジャー

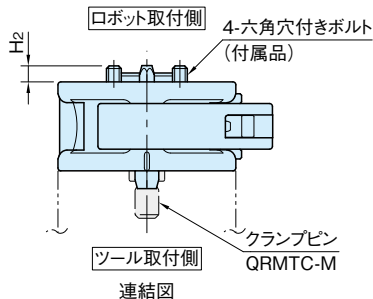
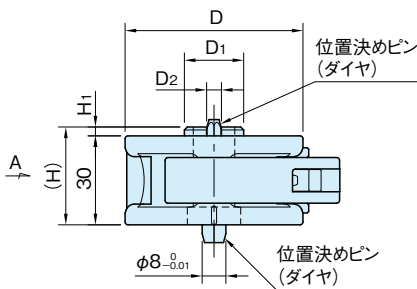
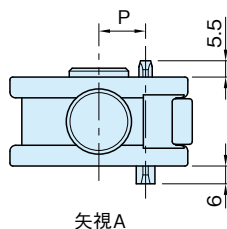
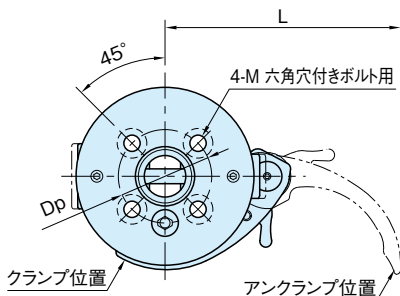
標準 在庫品 **R** **S** イマオ 製品ムービー公開 WEB

**NEW**



<b>本体</b>
アルミニウム 無電解ニッケルメッキ ブラック
<b>カムレバー</b>
SCM440 焼入焼戻 無電解ニッケルメッキ
<b>リリースレバー</b>
S45C 焼入焼戻 塩浴軟窒化処理

**★One Point**  
ワンタッチのレバー操作で素早くツールを着脱



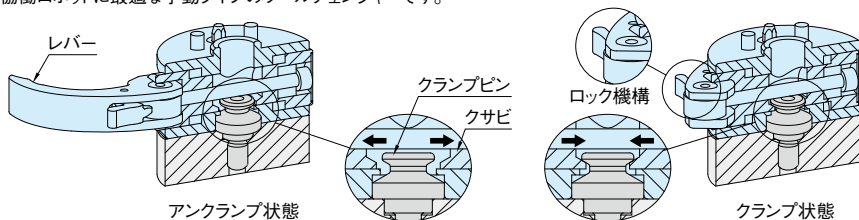
品番	D	D1 (f8)	H	H1	L	Dp	M	D2 (-0.01)	P (±0.02)	H2	質量 (g)	価格	適用するクランプピン (P. QRMTC-M参照)
QRMTC2-6030	60	20	33	3	79.5	31.5	M5	5	15.75	5.4	295	71,000	QRMTC-M6F
QRMTC4-7030	70	31.5	35	5	95.5	50	M6	6	25	6.5	430	75,000	QRMTC-M8

**付属品**

- ・QRMTC2-6030 :六角穴付きボルト M5×0.8-30L…4個
- ・QRMTC4-7030 :六角穴付きボルト M6×1-30L…4個

## 特長

- ・ロボットアームへ直接取付けできます。
- ・レバーを操作することでクサビがクランプピンを両側からクランプします。
- ・レバーにロック機構があるため、偶発的にクランプが外れることはありません。
- ・協働ロボットに最適な手動タイプのツールチェンジャーです。



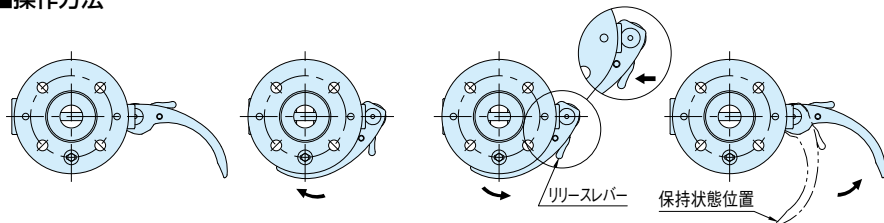
## 技術データ

- ・位置再現精度 ±0.05mm
- ・使用温度 max.70°C min.0°C

品番	取付規格	可搬質量 (kg)	クランプ力 (N)	静的最大モーメント (N・m)	静的最大トルク (N・m)
QRMTC2-6030	ISO9409-1-31.5-4-M5	7	800	20	30
QRMTC4-7030	ISO9409-1-50-4-M6	10	1200	30	45

## 使用例・使用方法

### ■操作方法



1. クランプピンの挿入  
レバーがアンクランプ位置にある状態で、クランプピンを挿入します。
2. クランプ  
レバーをクランプ位置まで閉じてクランプしてください。ロック機構によりレバーが自動でロックされます。
3. レバーのロック解除  
リリースレバーを押すとレバーのロックが解除されます。リリースレバーを押しながらレバーを開いてください。
4. アンクランプ  
レバーをアンクランプ位置まで開き、クランプピンを抜いてください。(レバーが保持状態の位置までは、クランプピンが抜けない構造です。)

### ■使用例

