

SSR-TH

ツールホルダー (HDタイプ)

標準
在庫品



材質の特性
P.2231

イマオ
WEB 製品ムービー公開



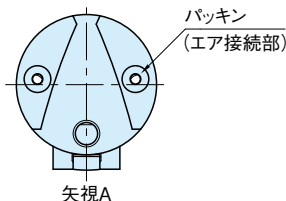
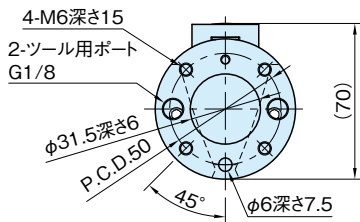
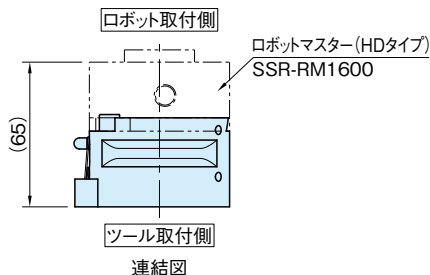
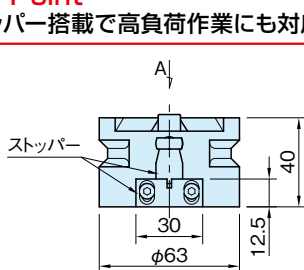
NEW



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

★One Point

ストッパー搭載で高負荷作業にも対応



品番	質量 (g)	適応するロボットマスター (HDタイプ) (P. 2010 参照)	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-TH2600	277

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-RM1600]ロボットマスター (HDタイプ) 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。
- ・空気インターフェースを標準装備しており、ツールへのエア供給が可能です。

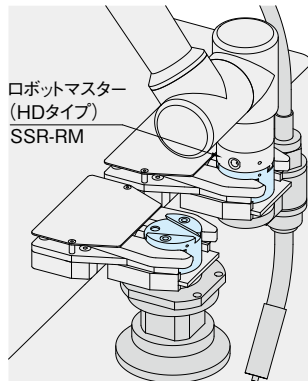
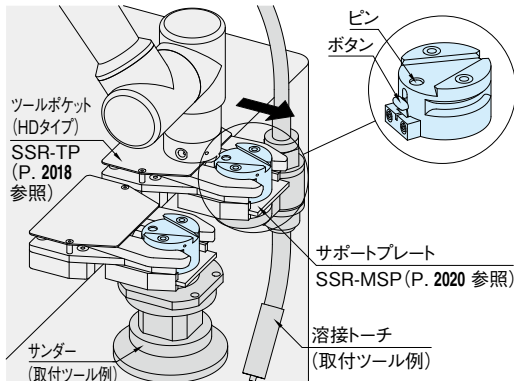
技術データ

- ・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
- ・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-RM	SSR-RME
ロボットマスター (HDタイプ)	ロボットマスター (HDタイプ、M8コネクタ)
 P. 2010	 P. 2014

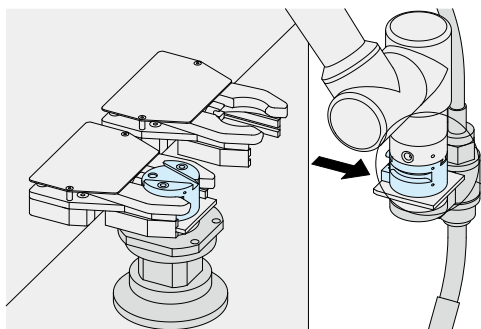
使用例・使用方法

■ 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トします。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。

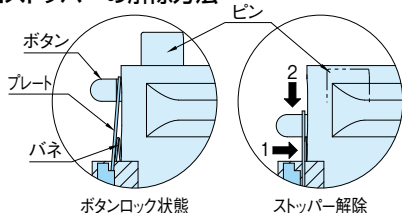
2. ロボットアーム先端の直進運動によりロボットマスターとツールホルダーのクサビ溝が組み合います。
※ロボットマスター底面がツールポケットアーム上面より4mm離れて通過するように調整します。通過時のロボットアーム停止は不要です。



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

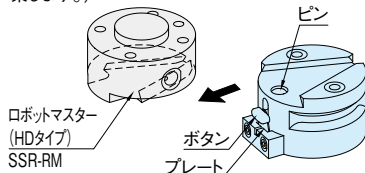


通常、ボタンはロックされ下がりません。

1. プレートを垂直になるまで押し、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)