

SSR-TH

ツールホルダー

標準
在庫品



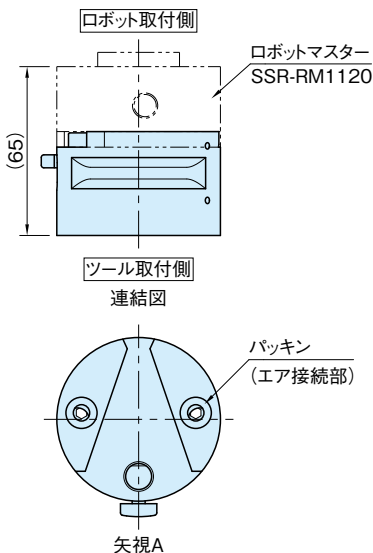
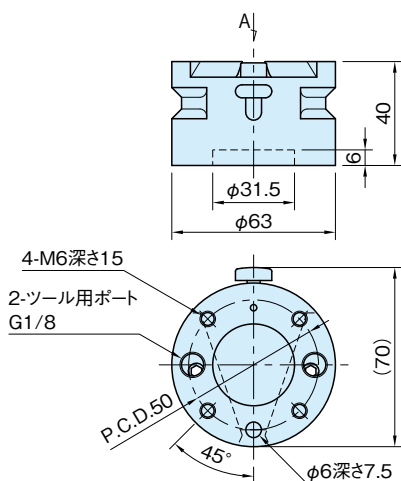
イマコ WEB 製品ムービー公開



本体	ピン	パッキン
アルミニウム アルマイト表面処理 (ブラック)	SUS303	フッ素樹脂 (PTFE)

★One Point

スライド動作で自動・手動交換が可能



品番	質量 (g)	適応するロボットマスター (P. 1998 参照)	適応するロボットマスター (M8コネクタ) (P. 2002 参照)
		SSR-RM1120	SSR-RMEF1121 SSR-RMEM1122

特長

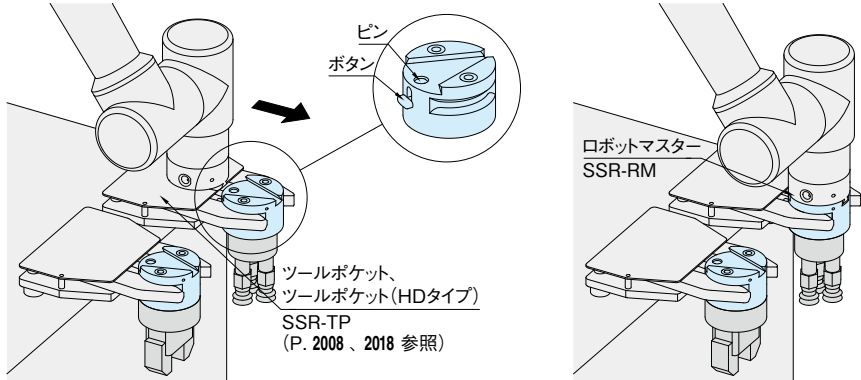
- ・ ツール取付け部の寸法は、ISOメカニカルインターフェース番号4に対応しています。
- ・ **[SSR-RM1120]**ロボットマスターと組み合わせることで、簡単に素早いツール交換が可能です。
- ・ ツール交換はロボットアームの直進運動を利用しており、エアや電力は不要です。
- ・ 軽量コンパクトで、手動交換も容易です。
- ・ 独自のクサビ構造により、強い保持力と高精度な位置決めが可能です。
- ・ 空気インターフェースを標準装備しており、ツールへのエア供給が可能です。

技術データ

- ・ 可搬質量 50kg
- ・ 位置再現精度 0.05mm
- ・ 許容モーメント 75N・m
- ・ 許容トルク 80N・m
- ・ 供給可能エア圧 -0.09~0.7MPa(ゲージ圧力)
- ・ 使用温度 max.40℃ min.5℃

SSR-RM	SSR-RME
ロボットマスター	ロボットマスター(M8コネクタ)
 P. 1998	 P. 2002

■自動ツール交換 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。

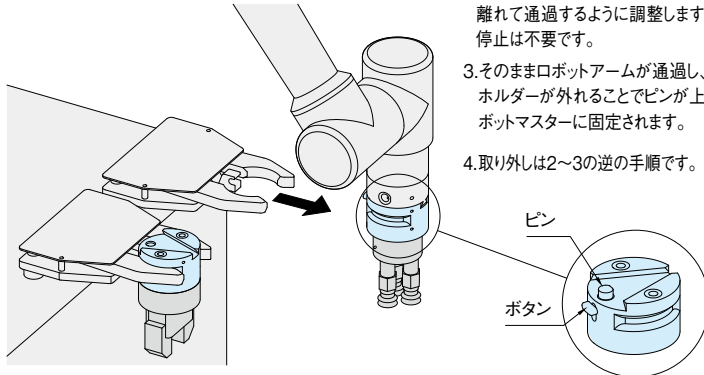
この時ツールホルダーのピンが下がった状態であることを確認してください。

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カサビ溝が組み合います。

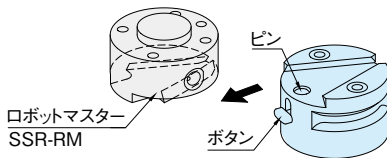
※ロボットマスター底面がツールポケットアーム上面より4mm離れて通過するように調整します。通過時のロボットアーム停止は不要です。

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、ツールホルダーがロボットマスターに固定されます。

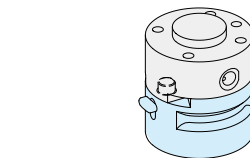
4. 取り外しは2~3の逆の手順です。



■手動ツール交換 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. ボタンを押してピンが下がった状態でクサビの向きを揃えツールホルダーをロボットマスターにスライドして挿入します。



2. 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。取り外す場合は、再びボタンを押しながらスライドしてください。