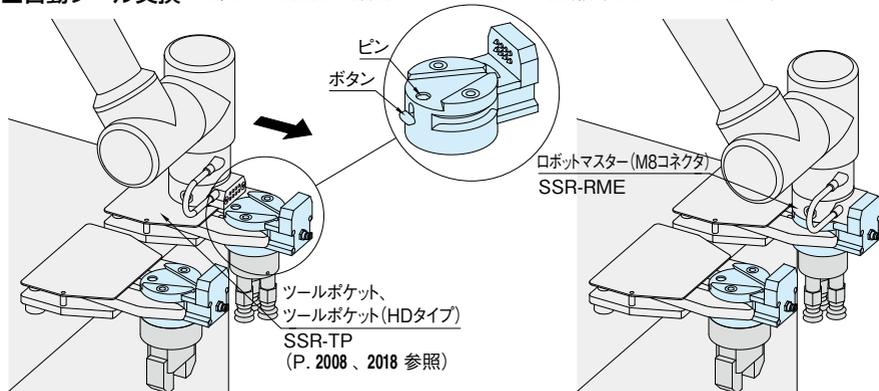


使用例・使用方法

■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。

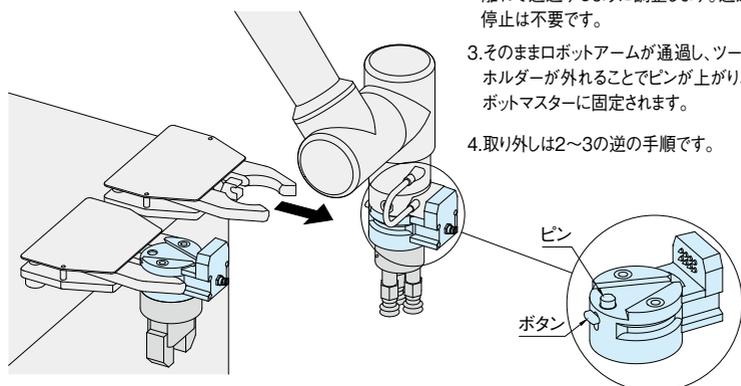
この時ツールホルダーのピンが下がった状態であることを確認してください。

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。

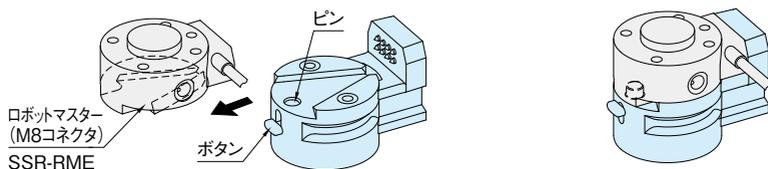
※ロボットマスター底面がツールポケットアーム上面より4mm離れて通過するように調整します。通過時のロボットアーム停止は不要です。

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、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. ボタンを押し下げ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、再びボタンを押し下げながらスライドしてください。