

# 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



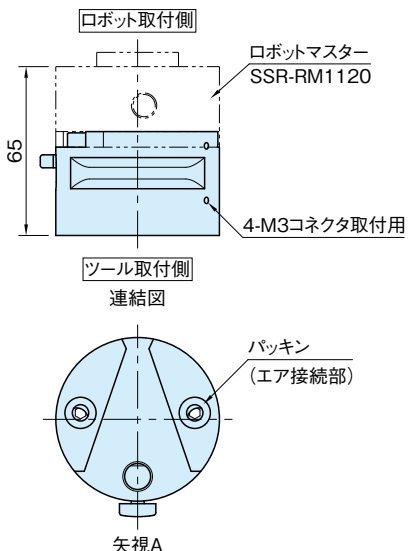
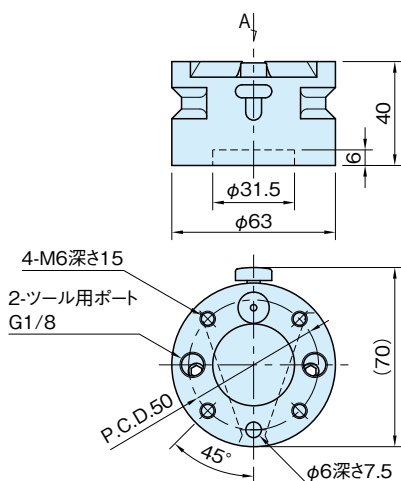
**NEW**



本体・ボタン	ピン	パッキン
アルミニウム アルマイト表面処理	SUS303	ゴム

## ★One Point

スライド動作で自動・手動交換が可能



品番	質量 (g)	価格	適応するロボットマスター (P. SSR-RM 参照)	適応するロボットマスター (M8コネクタ) (P. SSR-RME 参照)
SSR-TH2120	255	70,000	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、手動操作も容易です。
- ・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。

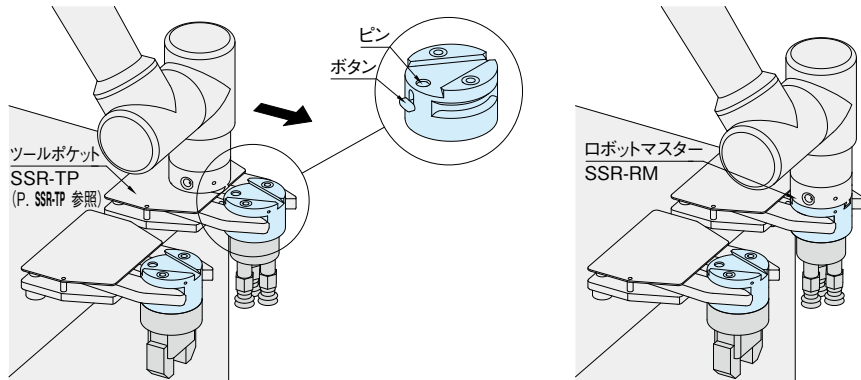
## 技術データ

- ・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℃

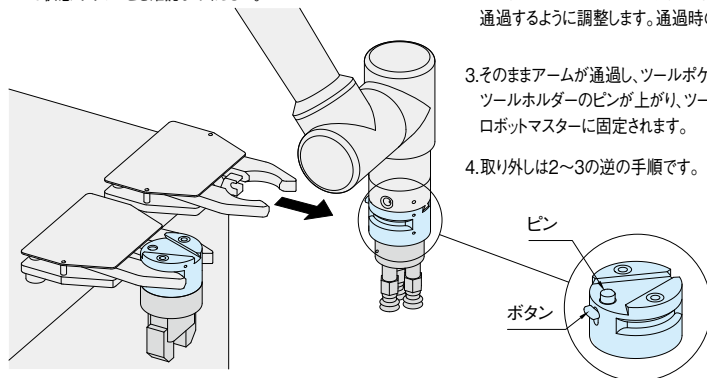
SSR-RM	SSR-RME
ロボットマスター	ロボットマスター(M8コネクタ)
 P. SSR-RM	 P. SSR-RME

## 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. **SSR-TP** ツールポケットにツールホルダーをセットします(クサビの向きに注意してください)。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. 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。  
※ロボットマスターはツールポケット上面から2.5~3mm離れて通過するように調整します。通過時のアーム停止は不要です。
3. そのままアームが通過し、ツールポケットから外れることでツールホルダーのピンが上がり、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。取り外し場合は、再びボタンを押しながらスライドしてください。

### 関連製品ページ

コネクタ単品もご用意しております。納期・価格は弊社までお問い合わせください。

**SSR-EM2110** ツールホルダー用 (M8オスコネクタ)  
(P. [SSR-EM2110](#) 参照)

**SSR-EF2111** ツールホルダー用 (M8メスコネクタ)  
(P. [SSR-EF2111](#) 参照)

