

SSR-THE

ツールホルダー (M8コネクタ)

標準
在庫品



イマオ
WEB 製品ムビー公開



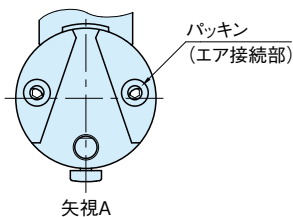
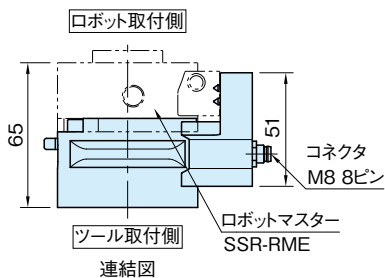
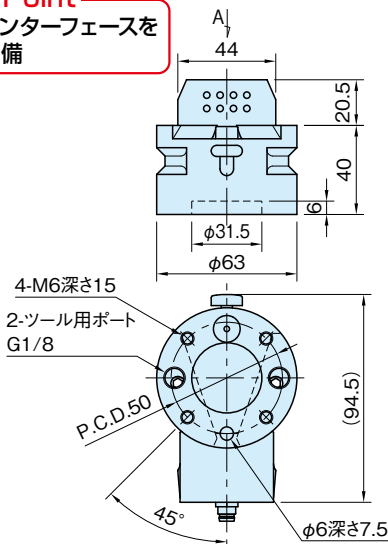
NEW



本体・ボタン	ピン
アルミニウム アルマイト表面処理	SUS303
パッキン	コネクタハウジング
ゴム	ABS樹脂

★One Point

電気インターフェースを標準装備



品番	コネクタ形状	質量 (g)	価格	適するロボットマスター (M8コネクタ) (P. SSR-RME 参照)
SSR-THEM2121	オス	310	125,000	SSR-RMEF1121
SSR-THEF2122	メス		125,000	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-RME]ロボットマスターと組み合わせることで、簡単で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。
- ・電気インターフェースを標準装備しておりツール交換の際、自動的に電気接続可能です。

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
- ・定格電流 1A
- ・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-RME

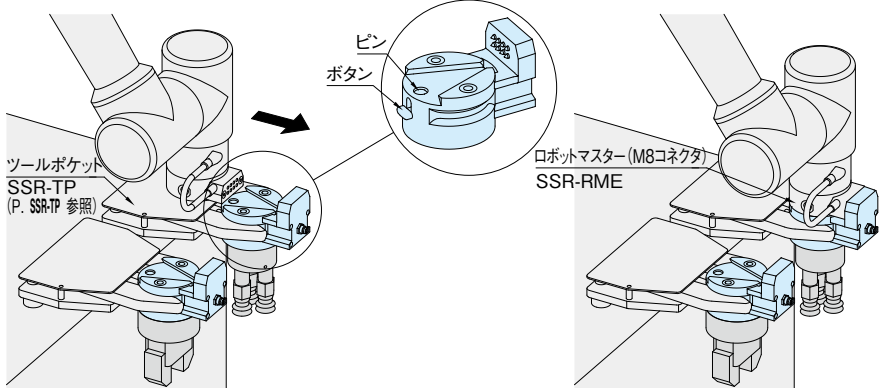
ロボットマスター(M8コネクタ)



→ P.SSR-RME

使用例・使用方法

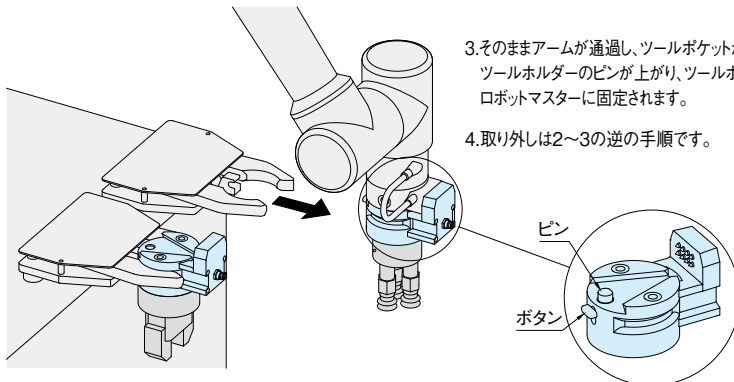
■自動ツール交換 注)ツールを交換する際は、ツールへのエアや電気信号をOFFにしてください。



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。

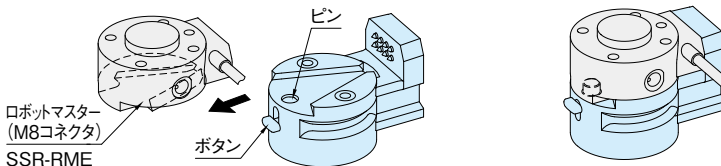
※ロボットマスターはツールポケット上面から2.5~3mm離れて通過するように調整します。通過時のアーム停止は不要です。



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。

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)