

## ■ロボットマスター、ツールホルダー、マニホールドの選定

- Q1、ロボットの可搬質量は何kgですか？
- Q2、ロボットのM8コネクタ8ピン(I/O)よりエンドエフェクタに制御信号・電源の供給を行いますか？ 使用する場合8ピンはオス/メスどちらですか？

M8コネクタ8ピンの規格を確認する

※Q1およびQ2の選定でロボットマスター・ツールホルダーの品番が特定されます。

- Q3、エンドエフェクタにエアを使いますか？(2ポートを準備)
- Q4、許容モーメント・トルクは許容値以内で使用ください。

Q1、ロボットの可搬質量は何kgですか？  
A1、60kgです。

Q2、ロボットのM8コネクタ8ピン(I/O)よりエンドエフェクタに制御信号・電源の供給を行いますか？  
使用する場合8ピンはオス/メスどちらですか？  
A2、電源・電気信号を使用します。  
ロボットのM8コネクタはオスです。

ロボットの可搬質量(kg)	~50	50~150	電気 / エア
ロボットマスター:RM ロボット1台に1個	SSR-RM1120	SSR-RM1600	I/Oを不使用の場合に選定
	SSR-RMEF1121	SSR-RMEF1610	I/O使用、ロボットの8ピンが"オス"の場合に選定
	SSR-RMEM1122	SSR-RMEM1611	I/O使用、ロボットの8ピンが"メス"の場合に選定
ツールホルダー:TH エンドエフェクタ1台に1個	SSR-TH2120	SSR-TH2600	I/Oを不使用の場合に選定
	SSR-THEM2121	SSR-THEM2620	I/O使用、ロボットの8ピンが"オス"の場合に選定
	SSR-THEF2122	SSR-THEF2621	I/O使用、ロボットの8ピンが"メス"の場合に選定
マニホールド:MP エンドエフェクタ1台に1個	SSR-MP5000		エア使用の場合に選定(エア不使用の場合は不要)
許容モーメント(N・m)	75	225	許容値以内で使用ください
許容トルク(N・m)	80	240	

Q3、エアを使いますか？(2ポートを準備)  
A3、1ポート使用。

Q4、許容モーメント・トルクを超えるような事が無いか確認して下さい。  
A4、許容値以内に収まっています。

### 選定結果

Q1~Q4の質問および表より品番を選定

選定例では以下の品番を選定

ロボットマスター:SSR-RMEF1610  
ツールホルダー:SSR-THEM2620  
マニホールド:SSR-MP5000

## ■ツールポケット、サポートプレートの選定

- Q5、エンドエフェクタの重量は何kgですか？

※手動交換する場合、ツールポケット、サポートプレートは不要です。

Q5、エンドエフェクタの重量は何kgですか？  
A5、15kgです。

### 選定結果

Q5の質問より、ツールポケットおよびサポートプレートの必要性和対象品番を選定

選定例では以下の品番を選定

ツールポケット:SSR-TP3500  
サポートプレート:SSR-MSP2155

エンドエフェクタの重量(kg)	~5	5~50	選定
ツールポケット:TP エンドエフェクタ1台に1個	SSR-TP3000	SSR-TP3500	ロボットで交換する場合に使用(手動交換では不要)
サポートプレート:MSP エンドエフェクタ1台に1個	-	SSR-MSP2155	