■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。

※　”～50（標準タイプ）” と ”50～150（HDタイプ）”のロボットマスターとツールホルダーを組合わせたご使用はお止めください。

ロボットの可搬質量（kg）	～50（標準タイプ）	50～150（HDタイプ）	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	

■ツールポケット、サポートプレートの選定

Q6、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。

エンドエフェクタの重量（kg）	～50（標準タイプ）	50～150（HDタイプ）	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	