

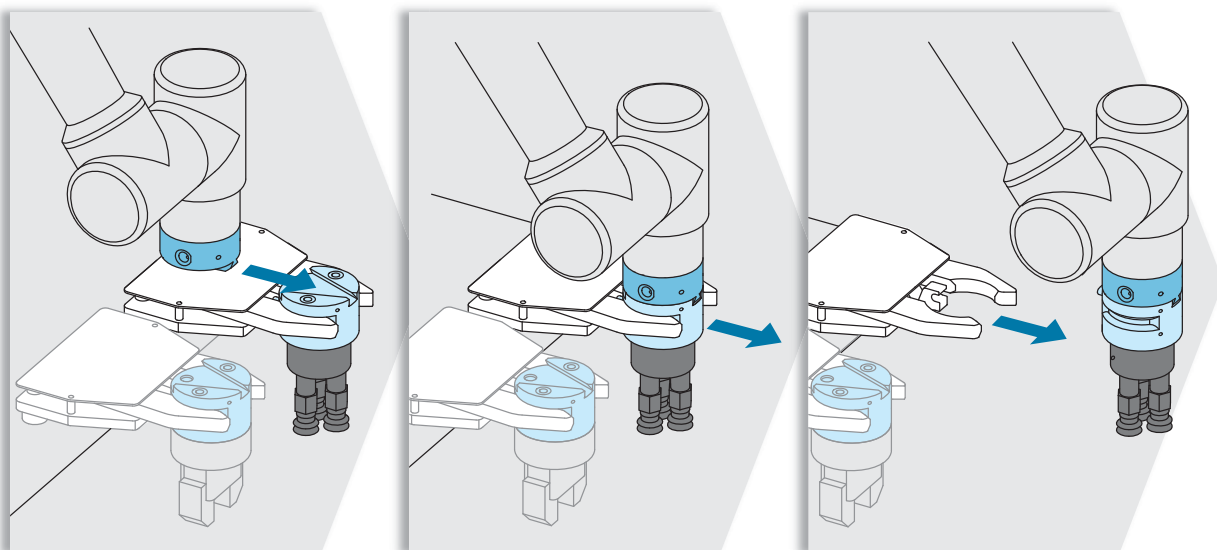
NEW

ロボットを
有効活用するには
ツール交換が決め手になる

メカ式ロボットツールチェンジャー

SMARTSHIFT ロボットシステム

ツール交換時にエアや電力は不要で、ロボットアームの水平移動だけで簡単に交換ができます。
さまざまな作業でロボットの有効活用ができ、ロボットの稼働率向上と導入効果を引き出します。



水平移動で 簡単スライド 交換！

動画で
CHECK



ロボットによる交換は
アームの直進運動のみ！

01

交換の**駆動源に
エア・電気
不要！**

本体はシンプルなメカ式機構で、ツール交換時の駆動源としてエアや電気は使用しません。独自のクサビ機構でスライドして着脱を行います。



02

交換に**高精度な
ティーチング
不要！**

スライドによる着脱のため、ロボットによる自動交換はロボットアームの直進運動のみで行います。交換時の高精度なティーチングや煩わしい制御は不要です。



03

**自動交換
手動交換
どちらも対応**



ロボットアームの直進運動で交換。



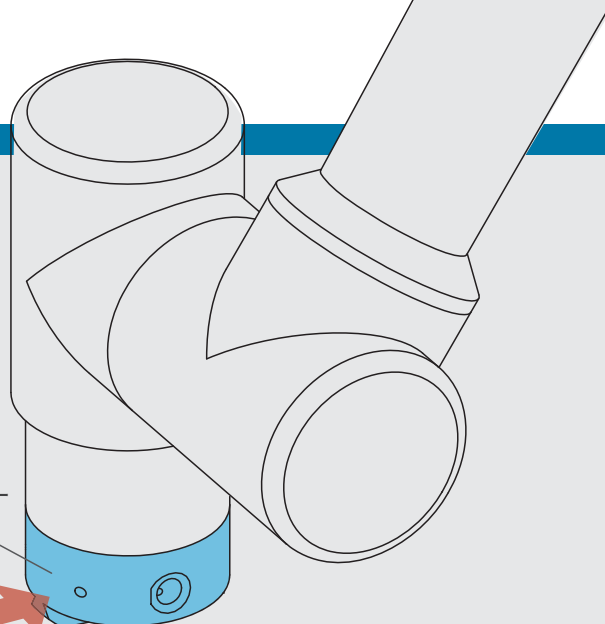
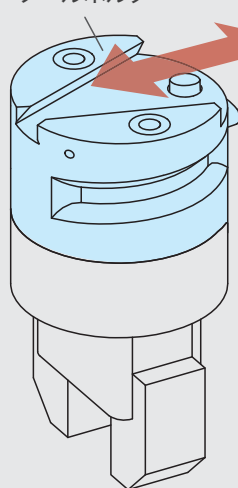
ボタンを押しながらスライドして挿入するだけ。

ロボットマスター



ツールホルダー

ロボットマスター
ツールホルダー



ロックピンによる確実なロック



ピン
ボタン
ツールホルダーのボタンを下げるとピンが沈み込みます

04

エア・電気 パススルー内蔵 あらゆるツールに対応



空気
インターフェースを
標準装備

マニホールド

電気&空気
インターフェース
もご用意

05

軽量 コンパクト

本体サイズは直径63mmとコンパクト。総重量約400gと軽量でロボットの可搬重量への影響も少ないです。



φ63mm

ロボットマスター
150g
(樹脂製)

ツールホルダー
255g
(アルミ製)

06

高精度/ 高剛性/ 高耐久!

シンプルながらハイスペック。高精度に位置決めしつつ、しっかりと保持します。

位置再現
精度 0.05mm

可搬重量 50kg

耐久性 160万回以上

幅広いメーカーに対応可能

有名ロボットメーカーの認証済み



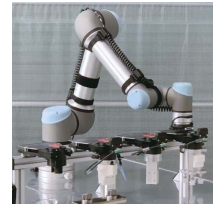
FANUC Doosan Mate

協働ロボットや小型産業用ロボットに最適

- ABB
- Doosan
- KUKA
- Omron Techman
- UNIVERSAL ROBOTS
- ファナック
- 川崎重工業
- 不二越 (NACHI)
- 安川電機 など



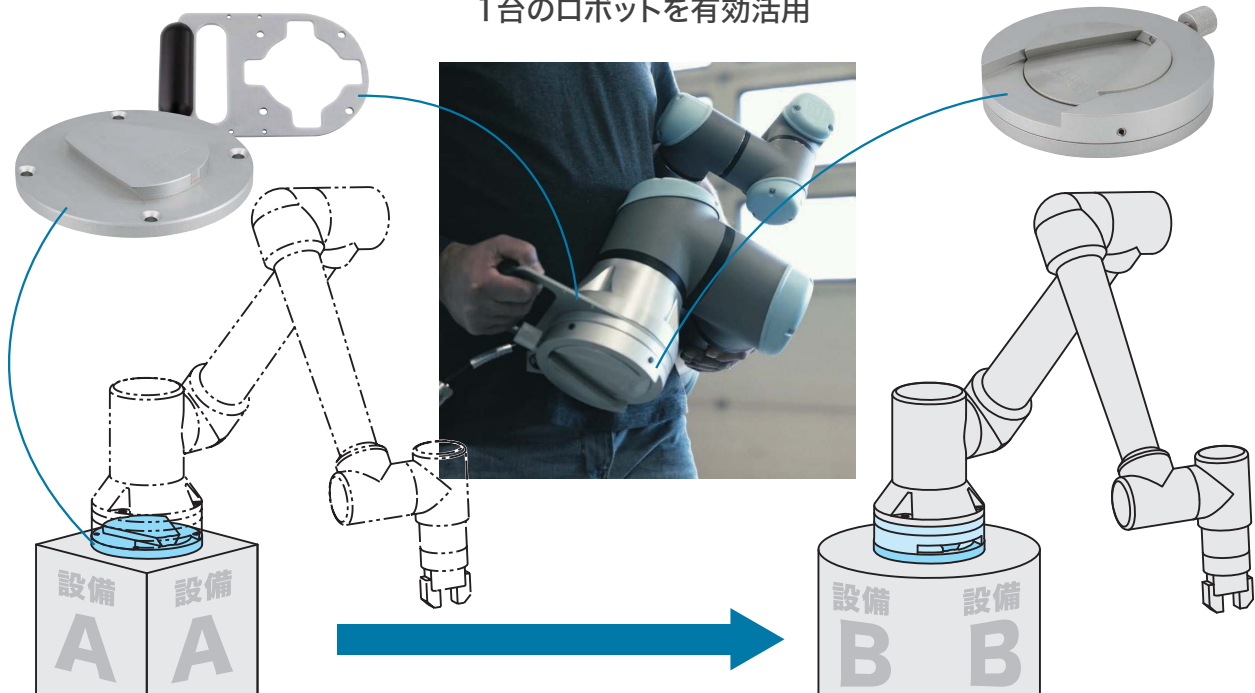
ISO メカニカル
インターフェース
番号 **4**



エンドエフェクターも
幅広いメーカーに
対応しています

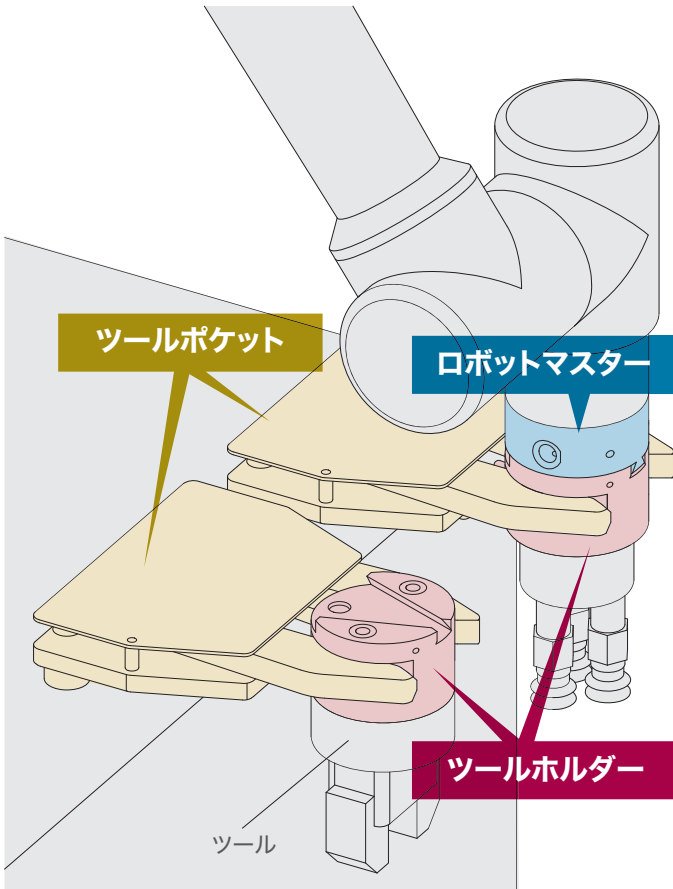
ロボットの移設も簡単に！

必要な作業場所へロボットを移動・固定
1台のロボットを有効活用



ラインアップ

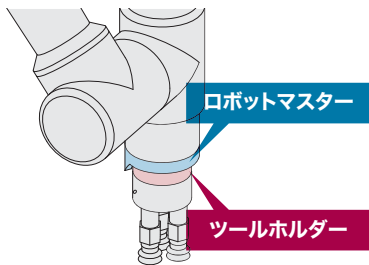
自動・手動交換対応



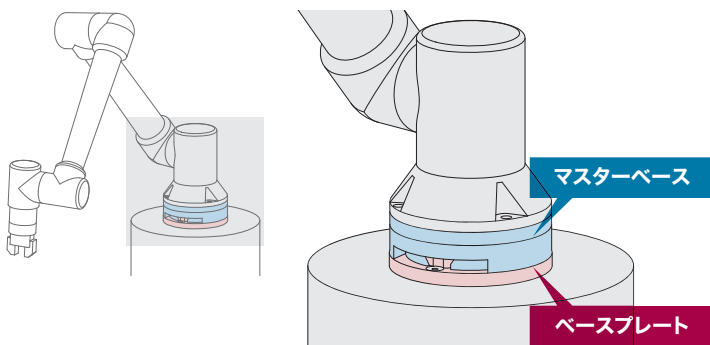
アクセサリ



手動交換専用



ロボットの据え付け



SSR-RM

ロボットマスター

標準在庫品

RoHS

イマオ WEB 製品ムービー公開

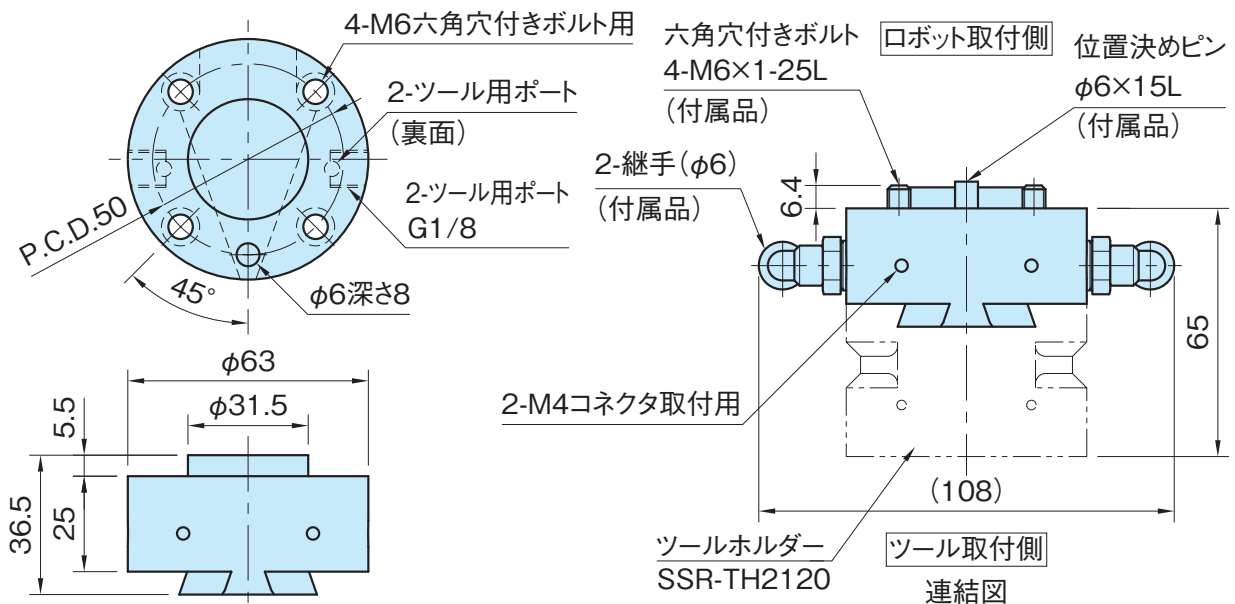
SMARTSHIFT robotics

NEW



本体
ポリアセタール

★One Point
樹脂製で軽量



品番	質量 (g)	適応するツールホルダー (P. 7 参照)
SSR-RM1120	150	SSR-TH2120

特長

- ・ロボットアームへ直接取付けできます (ISOメカニカルインターフェース番号4対応)。
- ・**SSR-TH2120** ツールホルダ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。

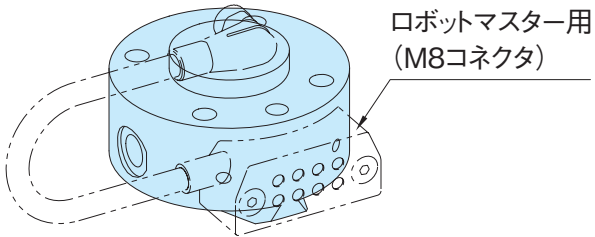


技術データ

- ・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℃

関連製品ページ

- ・使用方法は [SSR-TH](#) ツールホルダーをご参照ください。(P. 7 参照)
- ・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-EF1110](#) ロボットマスター用 (M8メスコネクタ) (P. 13 参照)
[SSR-EM1111](#) ロボットマスター用 (M8オスコネクタ) (P. 13 参照)



付属品

- ・六角穴付きボルト M6×1-25L…4本
- ・位置決めピンφ6×15L…1個
- ・継手(チューブ径φ6)…2個



注意事項

ISOメカニカルインターフェース番号4以外への取付けに関しては、お問い合わせください。

SSR-TH

ツールホルダー

標準在庫品



イマオ製品ムービー公開
WEB



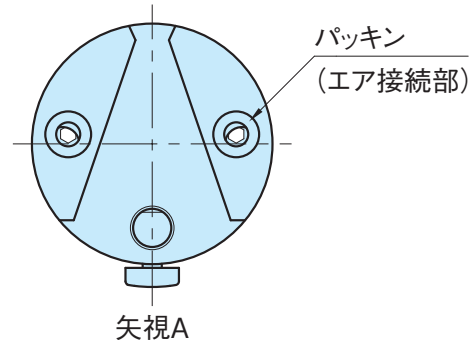
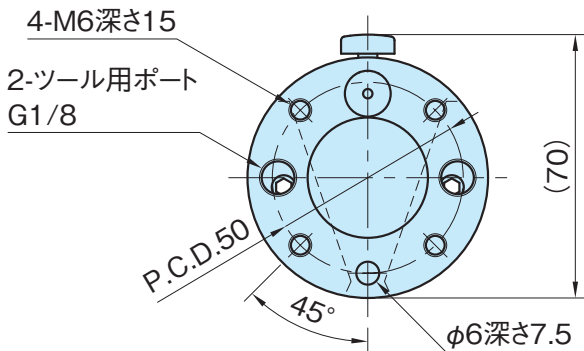
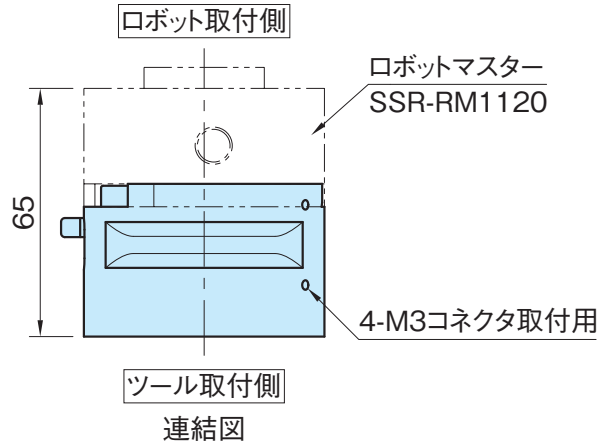
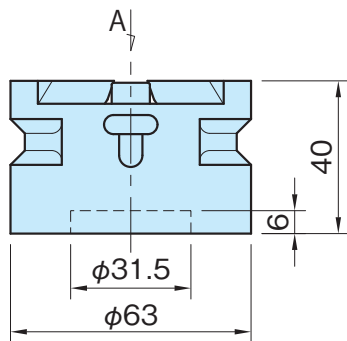
NEW



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)	適応するロボットマスター (P. 5 参照)	適応するロボットマスター (M8コネクタ) (P. 9 参照)
		SSR-TH2120	255

特長

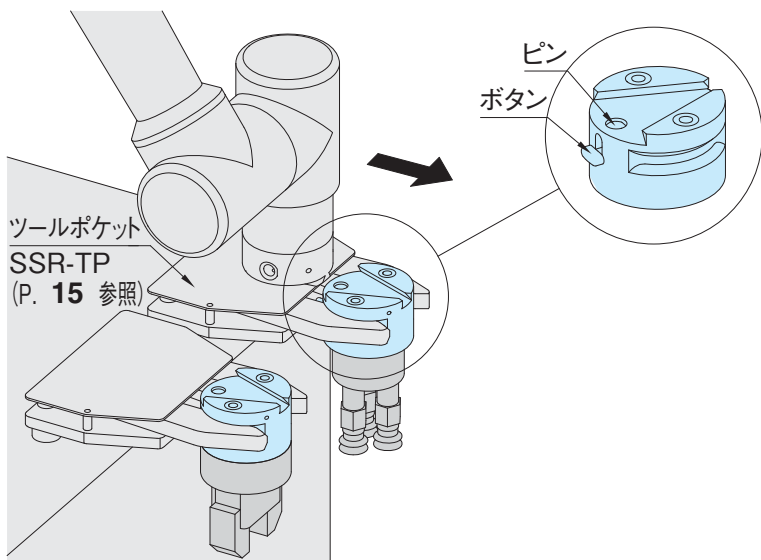
- ・ツール取付け部の寸法は、ISOメカニカルインターフェース番号4に対応しています。
- ・SSR-RM1120ロボットマスターと組み合わせることで、簡単に素早いツール交換が可能です。
- ・ツール交換はロボットアームの直進運動を利用しており、エアや電力は不要です。
- ・軽量コンパクトで、手動操作も容易です。
- ・独自のクサビ構造により、強い保持力と高精度な位置決めが可能です。
- ・空気インターフェースを標準装備しており、ツールへのエア供給が可能です。

技術データ

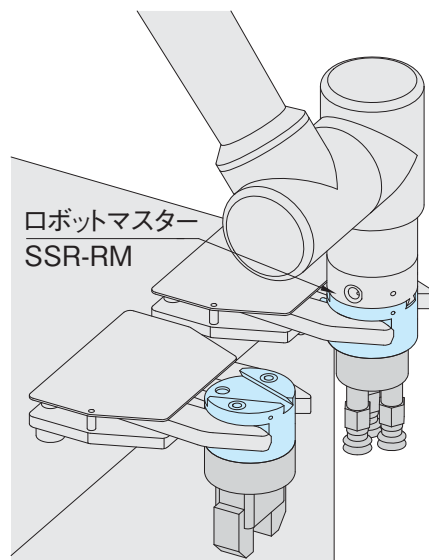
- ・可搬質量 50kg
- ・位置再現精度 0.05mm
- ・許容モーメント 75N・m
- ・許容トルク 80N・m
- ・供給可能エア圧 -0.09~0.7MPa(ゲージ圧力)
- ・使用温度 max.40°C min.5°C

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. 5	 P. 9

■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。

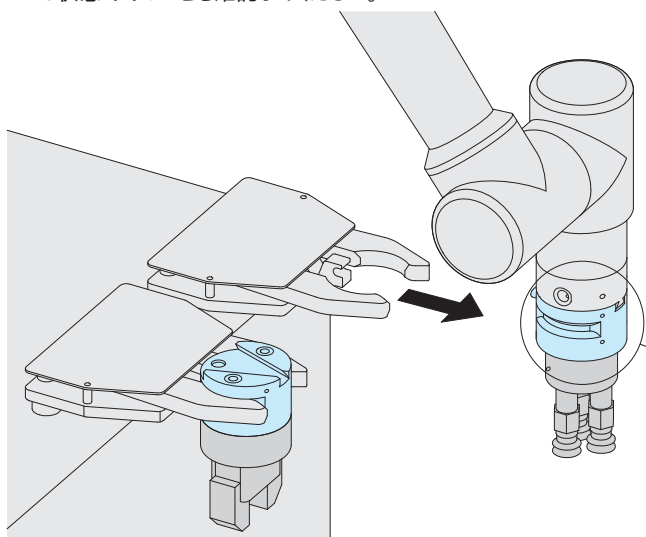


1. **SSR-TP** ツールポケットにツールホルダーをセットします(クサビの向きに注意してください)。この時ツールホルダーのピンが下がった状態であることを確認してください。



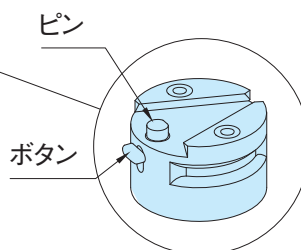
2. アーム先端の直進運動によりロボットマスターとツールホルダーのクサビ溝が組み合います。

※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。

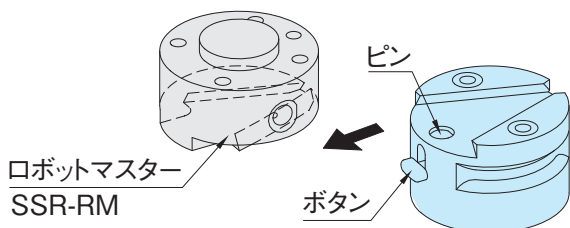


3. そのままアームが通過し、ツールポケットから外れることでツールホルダーのピンが上がり、ツールホルダーがロボットマスターに固定されます。

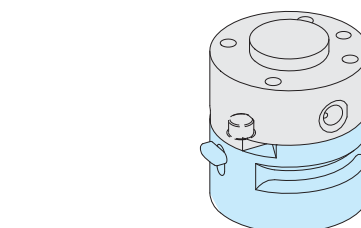
4. 取り外しは2~3の逆の手順です。



■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。



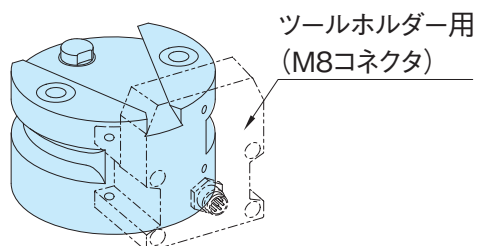
2. ボタンを放すとピンが上がりツールホルダーが固定されます。取り外す場合は、再びボタンを押しながらスライドしてください。

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. 13 参照)

SSR-EF2111 ツールホルダー用 (M8メスコネクタ)
(P. 13 参照)



SSR-RME

ロボットマスター(M8コネクタ)

標準在庫品



イマオ製品ムービー公開
WEB



NEW

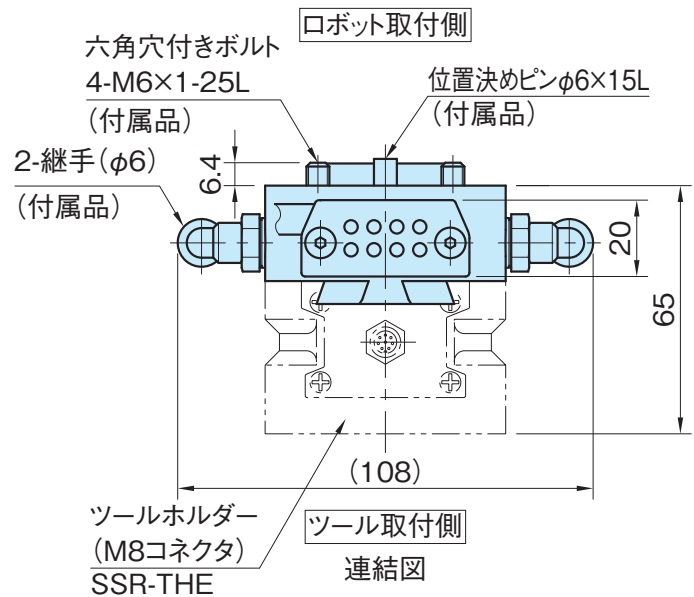
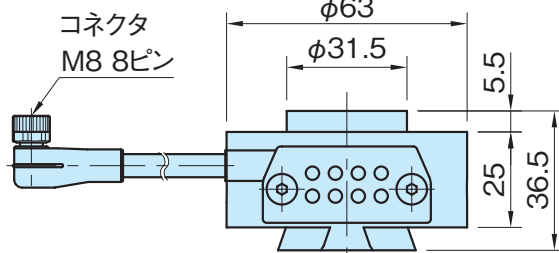
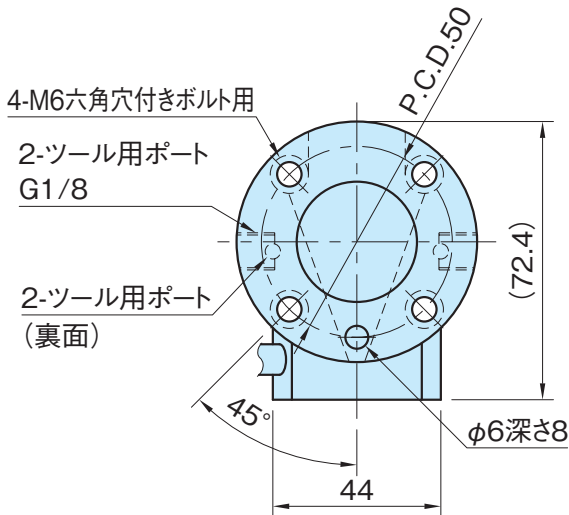


★One Point

電気インターフェースを標準装備



本体	コネクタハウジング
ポリアセタール	ABS樹脂



品番	コネクタ形状	質量 (g)	適応するツールホルダー (M8コネクタ) (P. 11 参照)	適応するツールホルダー (P. 7 参照)
SSR-RMEF1121	メス	180	SSR-THEM2121	SSR-TH2120
SSR-RMEM1122	オス		SSR-THEF2122	

SSR-THE	SSR-TH
ツールホルダー(M8コネクタ)	ツールホルダー
 P. 11	 P. 7

特長

- ロボットアームへ直接取付けできます (ISOメカニカルインターフェース番号4対応)。
- **SSR-THE** ツールホルダ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。
- 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。

付属品

- 六角穴付きボルト M6×1-25L…4本
- 位置決めピンφ6×15L…1個
- 継手(チューブ径φ6)…2個



注意事項

ISOメカニカルインターフェース番号4以外への取付けに関しては、お問い合わせください。

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°C min.5°C

関連製品ページ

- 使用方法は**SSR-THE** ツールホルダー (M8コネクタ) をご参照ください。(P. 11 参照)
- 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-EF1110 ロボットマスター用 (M8メスコネクタ)
(P. 13 参照)

SSR-EM1111 ロボットマスター用 (M8オスコネクタ)
(P. 13 参照)

標準 **在庫品** **RoHS** イマオ製品ムービー公開 WEB

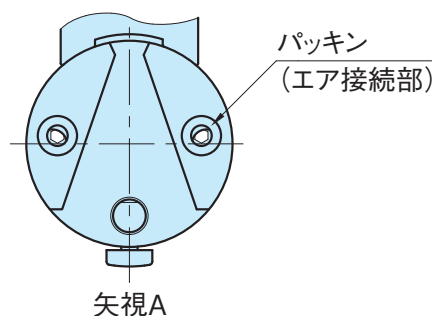
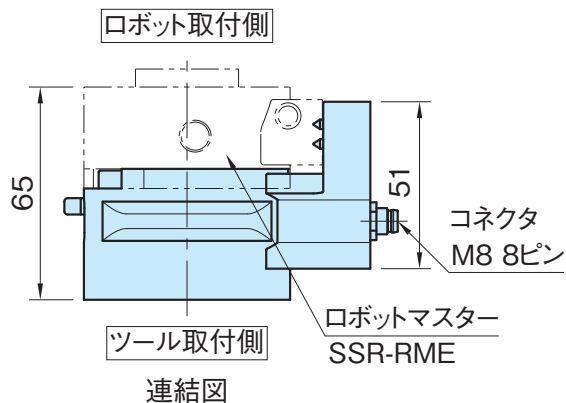
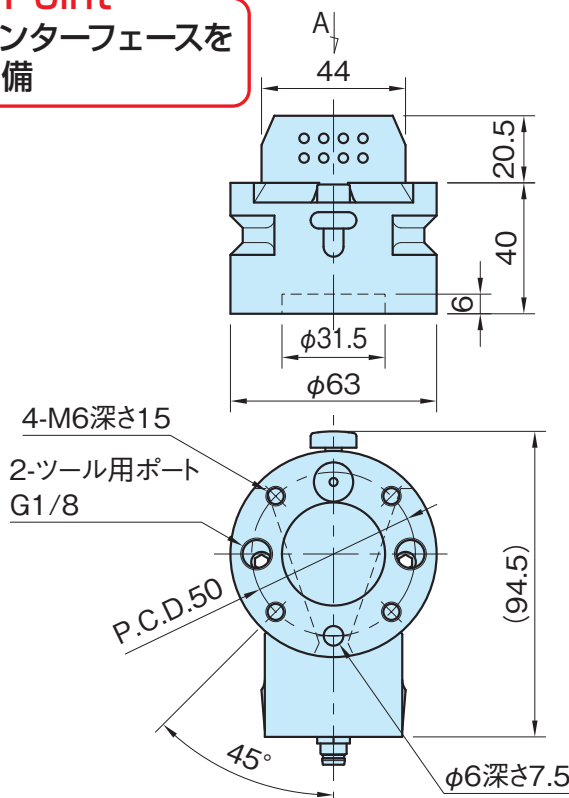


NEW



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)	適応するロボットマスター (M8コネクタ) (P. 9 参照)
SSR-THEM2121	オス	310	SSR-RMEF1121 SSR-RMEM1122
SSR-THEF2122	メス		

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。
- ・ 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°C min.5°C

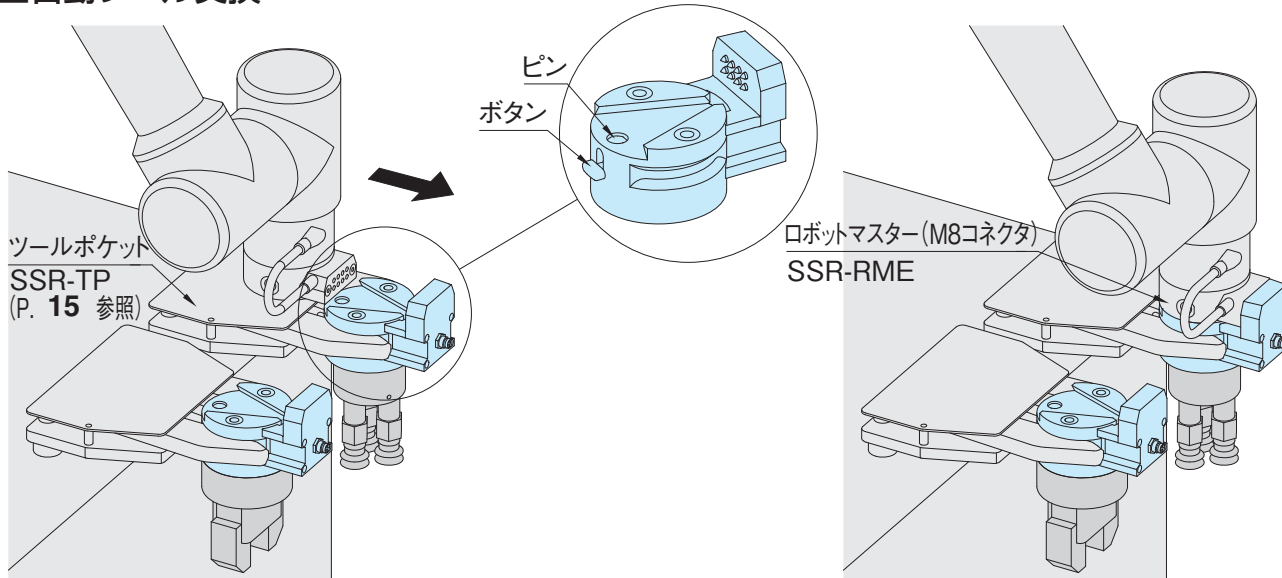
SSR-RME

ロボットマスター(M8コネクタ)

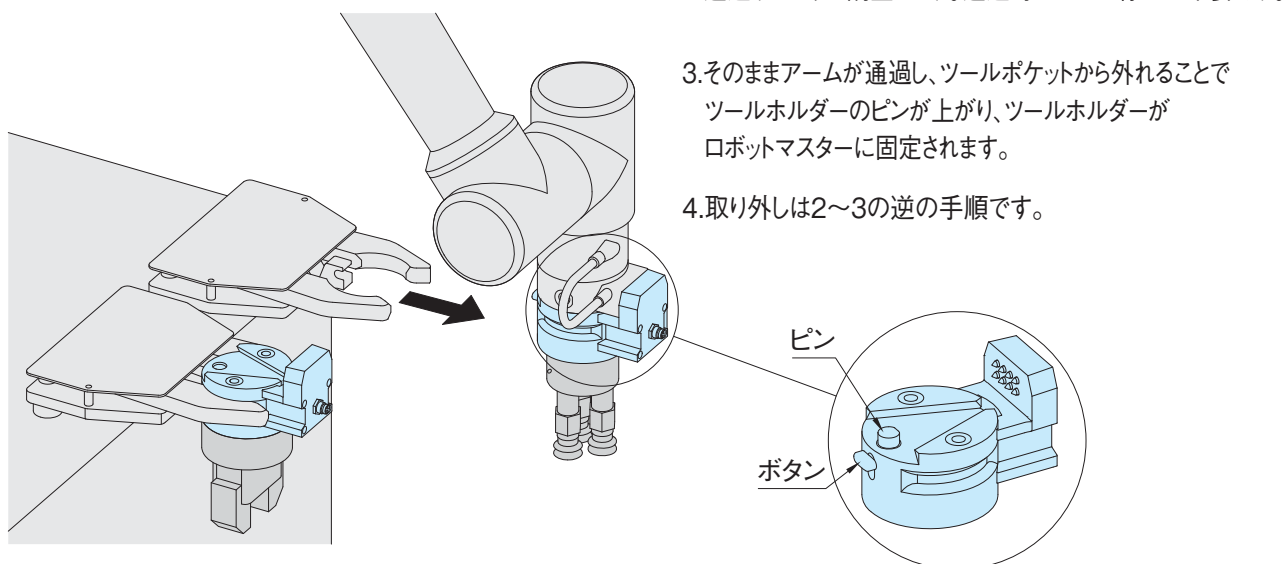


👉 P. 9

■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。

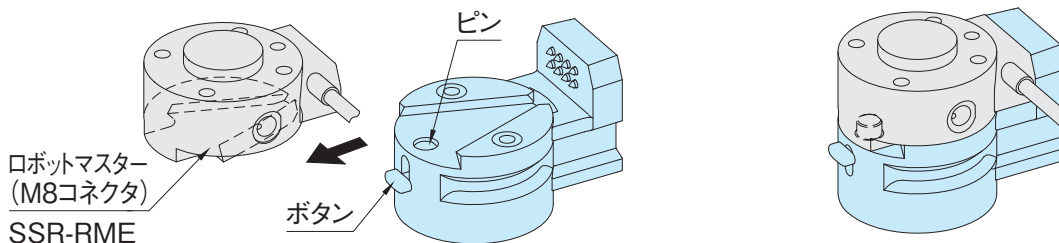


1. **SSR-TP** ツールポケットにツールホルダーをセットします(クサビの向きに注意してください)。この時ツールホルダーのピンが下がった状態であることを確認してください。
2. アーム先端の直進運動によりロボットマスターとツールホルダーのクサビ溝が組み合います。
※ロボットマスターはツールポケット上面から2.5~3mm離れて通過するように調整します。通過時のアーム停止は不要です。



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. 13 参照)

SSR-EF2111 ツールホルダー用 (M8メスコネクタ) (P. 13 参照)

SSR-EF1110,SSR-EM1111 ロボットマスター用(M8コネクタ)

受注製作品 **RoHS**

SMARTSHIFT
robotics

NEW



コネクタハウジング

ABS樹脂

品番	コネクタ形状	質量 (g)	適応するロボットマスター (M8コネクタ) (P. 9 参照)	適応するロボットマスター (P. 5 参照)
SSR-EF1110	メス	35	SSR-RMEF1121	SSR-RM1120
SSR-EM1111	オス		SSR-RMEM1122	

注意事項

納期・価格は弊社までお問い合わせください。

SSR-EM2110,SSR-EF2111 ツールホルダー用(M8コネクタ)

受注製作品 **RoHS**

SMARTSHIFT
robotics

NEW



コネクタハウジング

ABS樹脂

品番	コネクタ形状	質量 (g)	適応するツールホルダー (M8コネクタ) (P. 11 参照)	適応するツールホルダー (P. 7 参照)
SSR-EM2110	オス	55	SSR-THEM2121	SSR-TH2120
SSR-EF2111	メス		SSR-THEF2122	

注意事項

納期・価格は弊社までお問い合わせください。

SSR-MP

マニホールド

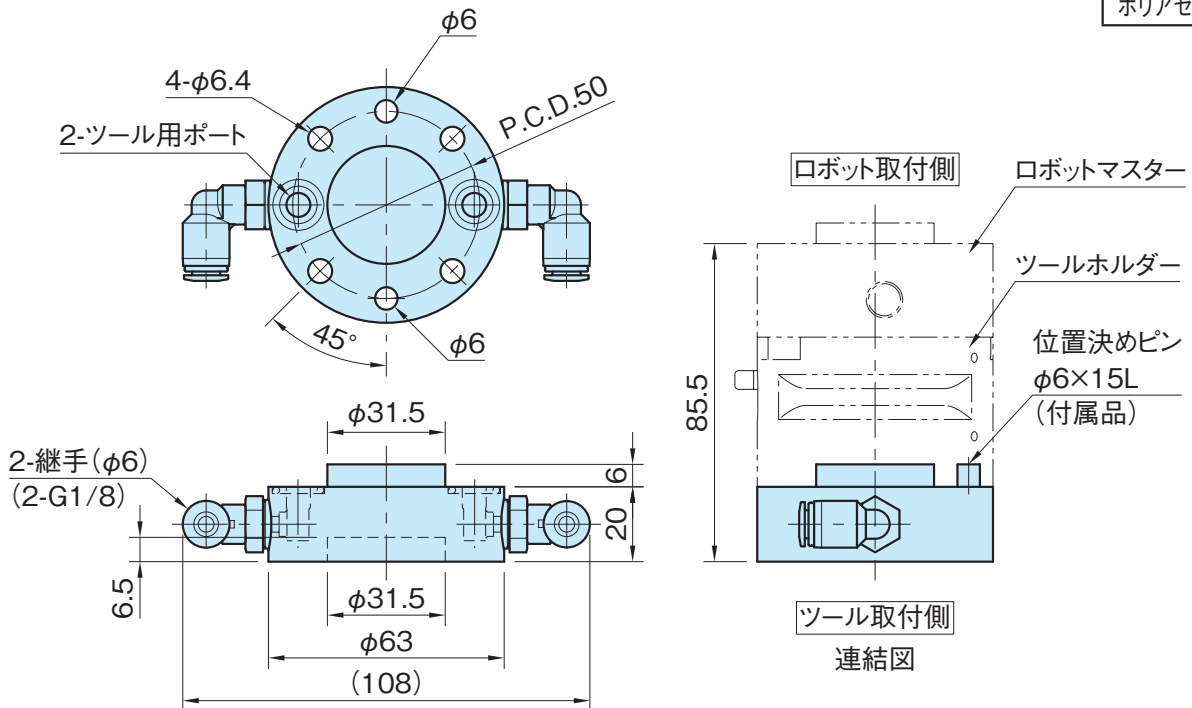
標準在庫品 



NEW



本体
ポリアセタール



品番	質量 (g)	適応するツールホルダー (P. 7 参照)	適応するツールホルダー (M8コネクタ) (P. 11 参照)
SSR-MP5000	110	SSR-TH2120	SSR-THEM2121 SSR-THEF2122

特長

ツールホルダーと組み合わせることで、外部配管によるエア供給が可能となります。

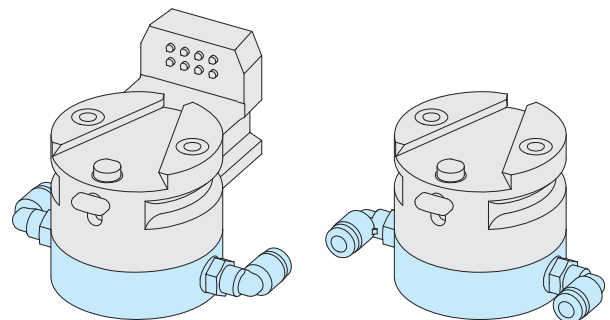
技術データ

- ・供給可能エア圧 $-0.09 \sim 0.7 \text{MPa}$ (ゲージ圧力)
- ・使用温度 max.40°C min.5°C

付属品

位置決めピンφ6×15L…1個

使用例・使用方法



SSR-TP

ツールポケット

標準 在庫品



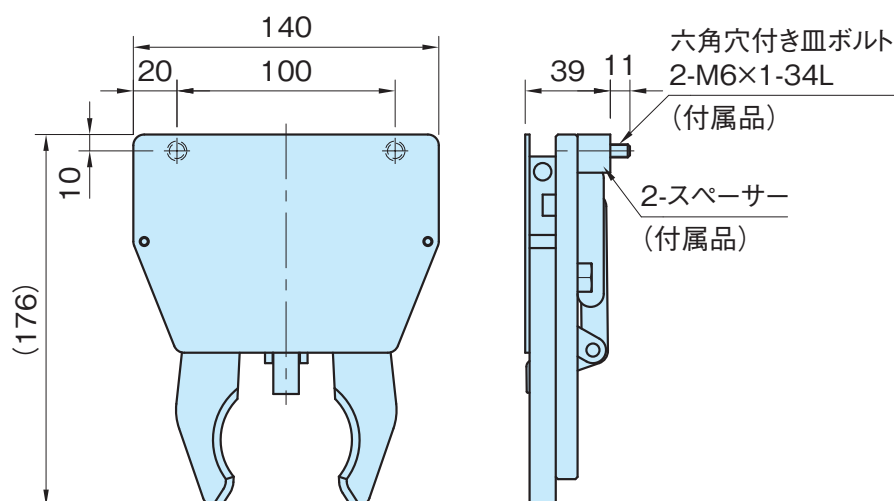
イマオ WEB 製品ムービー公開



NEW



★One Point
ツール保持と自動交換が可能



プレート	アーム	スペーサー	ステッカー
アルミニウム アルマイト表面処理	ポリアセタール	SUS303	ポリ塩化ビニル(PVC)

品番	質量 (g)	適応するツールホルダー (P. 7 参照)	適応するツールホルダー (M8コネクタ) (P. 11 参照)
SSR-TP3000	785	SSR-TH2120	SSR-THEM2121 SSR-THEF2122

特長

- ・スプリング機構によってツールホルダーのボタンが操作され、ツールの着脱と保持を同時に行います。
- ・ロボットアーム軌道のブレを吸収することで、安定した高速、高精度のツール交換を実現します。

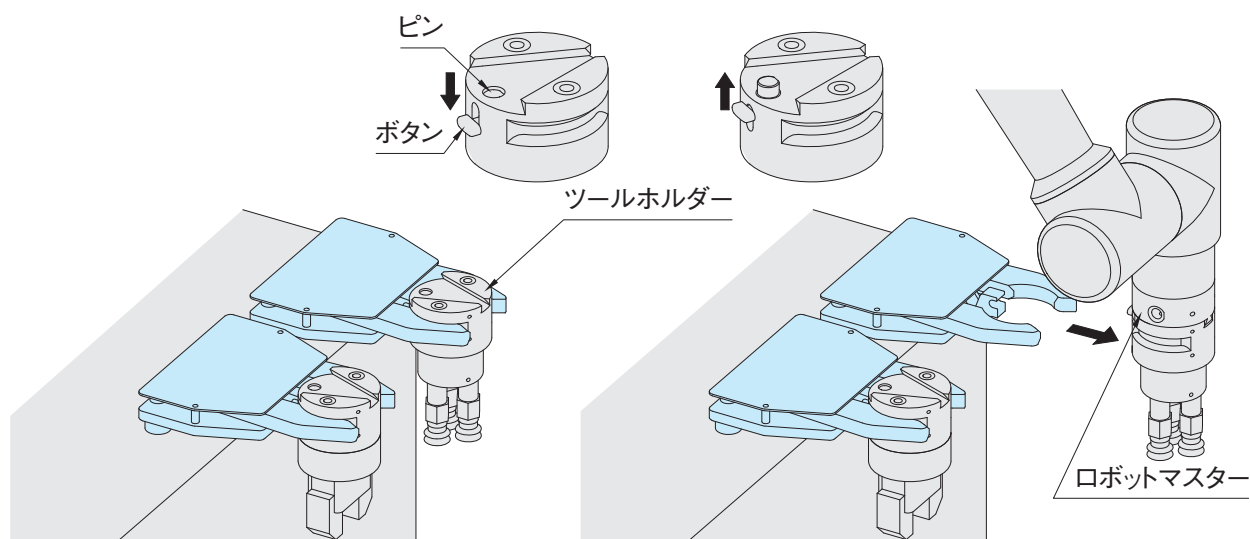
付属品

- ・六角穴付き皿ボルト M6×1-34L…2本
- ・スペーサーφ20×15L…2個

技術データ

- ・積載重量 max.5kg
- ・使用温度 max.40℃ min.5℃

SSR-TH ツールホルダー	SSR-THE ツールホルダー(M8コネクタ)
 P. 7	 P. 11

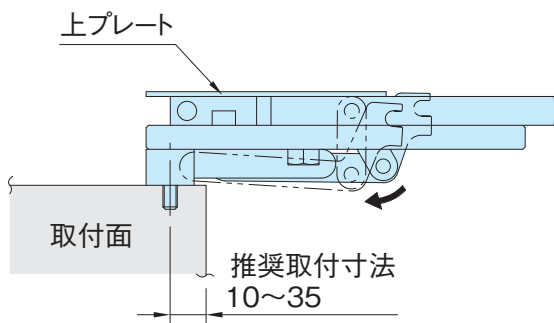


1. ツールポケットにツールホルダーをセットします。
 (クサビの向きに注意してください)
 この時ツールホルダーのピンが下がった
 状態であることを確認してください。

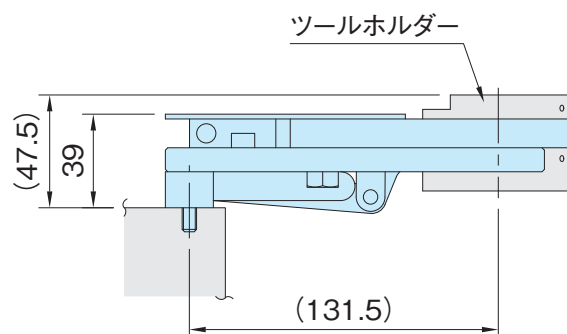
2. アーム先端の直進運動によりロボットマスターと
 ツールホルダーのクサビ溝が組み合います。
 さらにツールポケットから外れることでピンが上がり、
 ツールホルダーとロボットマスターが固定されます。
 詳細は [SSR-TH](#) ツールホルダー「使用例・使用方法」
 をご覧ください。(P. 7 参照)

■ 取付寸法

- ・ 上プレートの固定ボルトを外し、ツールポケット本体を
 付属の皿ボルトとスペーサーで固定します。
- ・ ツールホルダーをセットした際に、製品が取付面と干渉
 する恐れがあります。
 取付位置は下記寸法をご参照ください。



■ 組付寸法



SSR-RML

ロボットマスター(マニュアル操作)

標準在庫品



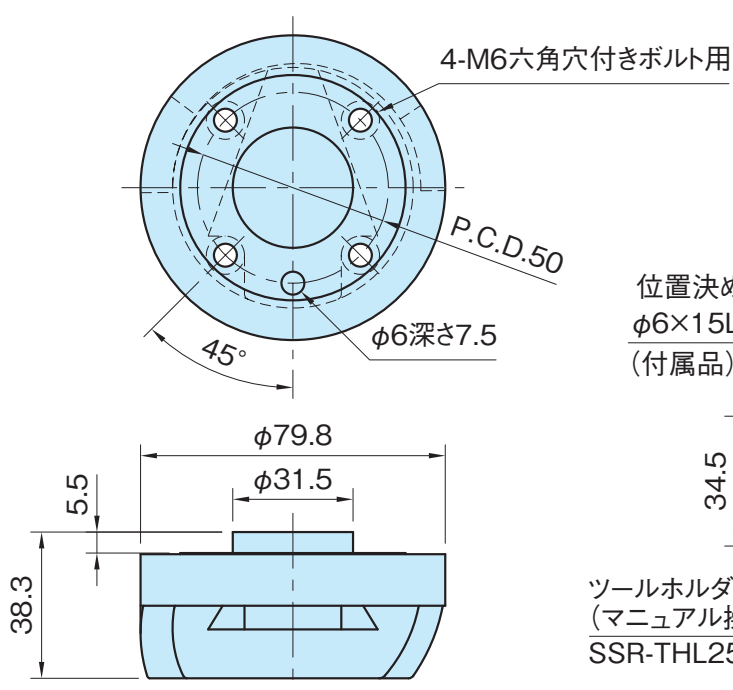
イマオ製品ムービー公開
WEB



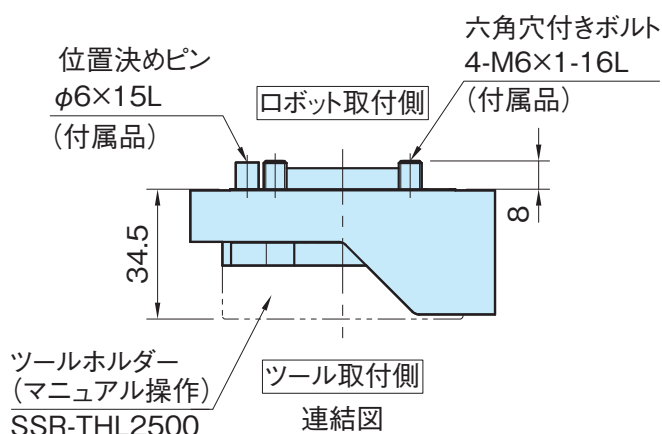
NEW



★One Point
手動交換専用タイプ



本体	リング
ポリアセタール	アルミニウム アルマイト表面処理



品番	質量 (g)	適応するツールホルダー (P. 18 参照)
SSR-RML1500	180	SSR-THL2500

特長

- ・手動操作専用です。
- ・ロボットアームへ直接取付けできます (ISOメカニカルインターフェース番号4対応)。
- ・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。

付属品

- ・六角穴付きボルト M6×1-16L…4本
- ・位置決めピンφ6×15L…1個

注意事項

ISOメカニカルインターフェース番号4以外への取付けに関しては、お問い合わせください。

技術データ

- ・可搬質量 20kg
- ・位置再現精度 0.05mm
- ・許容モーメント 75N・m
- ・許容トルク 80N・m
- ・使用温度 max.40°C min.5°C

関連製品ページ

使用方法は[SSR-THL](#)ツールホルダー(マニュアル操作)をご参照ください。(P. 18 参照)

SSR-THL

ツールホルダー(マニュアル操作)

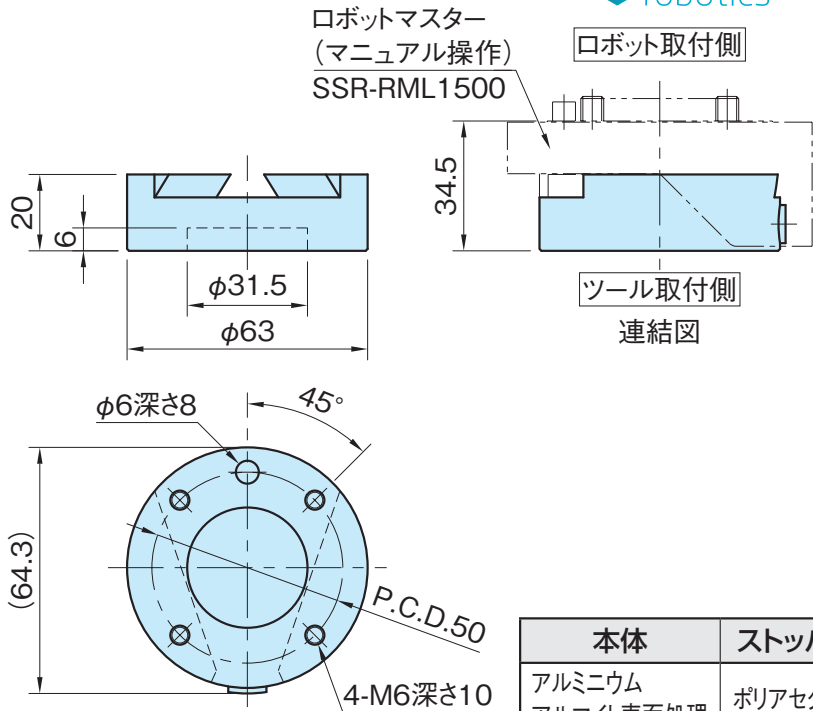
標準在庫品

RoHS

イマオ製品ムービー公開
WEB

SMARTSHIFT
robotics

NEW



★One Point
手動交換専用タイプ

本体	ストッパー
アルミニウム アルマイト表面処理	ポリアセタール

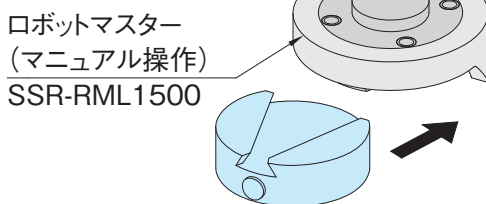
品番	質量 (g)	適応するロボットマスター (P. 17 参照)
SSR-THL2500	120	SSR-RML1500

特長

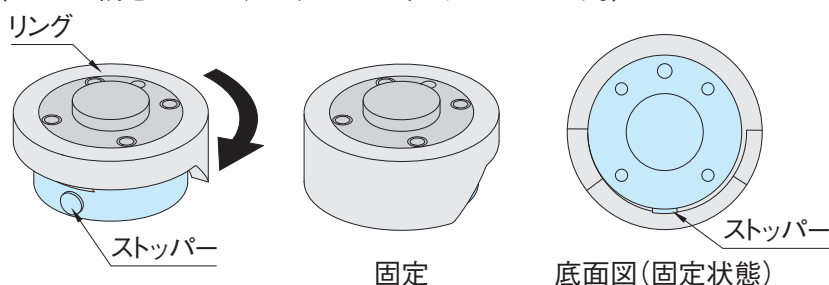
- ・手動操作専用です。
- ・ツール取り付け部の寸法は、ISOメカニカルインターフェース番号4に対応しています。
- ・独自のクサビ構造により、強い保持力と高精度な位置決めが可能です。

使用例・使用方法

1. 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. リングを矢印方向に止まるまで回転させ固定します。(リングは偏心しており、ストッパーに当たって止まります。)



技術データ

- ・可搬質量 20kg
- ・位置再現精度 0.05mm
- ・許容モーメント 75N・m
- ・許容トルク 80N・m
- ・使用温度 max.40℃ min.5℃

付属品

ワッシャー…4個 (必要に応じてご使用ください。)

3. 取り外す際はリングを反対方向に回転させます。

注) ツールの落下を防ぐため、ツールをしっかり支えた状態でリングを回転させてください。

SSR-MB

マスターベース

受注製作品

RoHS

イマオ製品ムービー公開
WEB

SMARTSHIFT
robotics

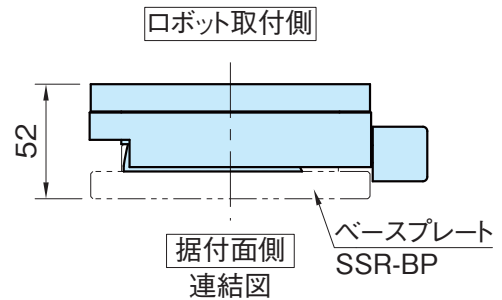
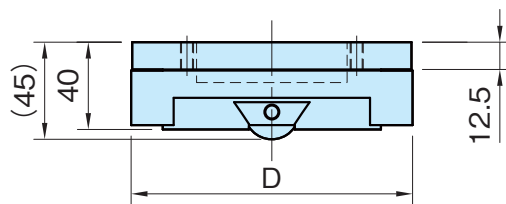
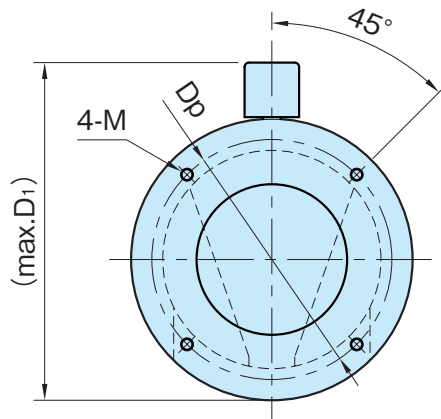
NEW



★One Point

工具レスでロボット本体の
取付け・取外しが可能

本体
アルミニウム
アルマイト表面処理



品番	D	D ₁	D _p	M	質量 (g)	適応するベースプレート (P. 21 参照)
SSR-MB4000	129	160	110	M6×1	1101	SSR-BP4500
SSR-MB4001	149	180	132	M8×1.25	1307	SSR-BP4501
SSR-MB4002	190	225	170		2324	SSR-BP4502

特長

- ・SSR-BPベースプレートと組み合わせて、ロボットの据え付けにご使用ください。
- ・ロボットの据え付けが工具レスで素早く簡単に行えます。
- ・生産状況に合わせたロボットの柔軟な配置替えが可能となり、生産の効率化に貢献します。

技術データ

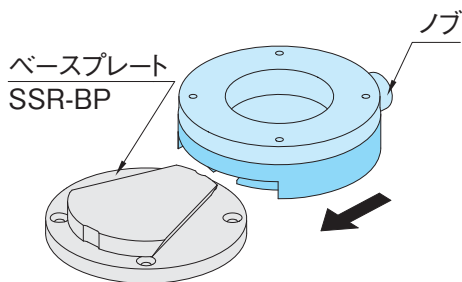
- ・積載重量は各適応ロボットに準じます。
- ・使用温度 max.40°C min.5°C

⚠️ 注意事項

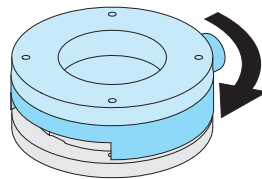
本製品は受注製作品です。納期は弊社までお問い合わせください。

■適応表(メーカー:UNIVERSAL ROBOTICS)

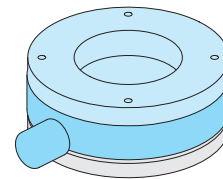
適応ロボット型式	マスターベース	ベースプレート
UR3、UR3e	SSR-MB4000	SSR-BP4500
UR5、UR5e	SSR-MB4001	SSR-BP4501
UR10、UR10e、UR16e	SSR-MB4002	SSR-BP4502



1.ノブを緩めた状態でクサビの向きを揃え、マスターベースをベースプレートにスライドして挿入します。

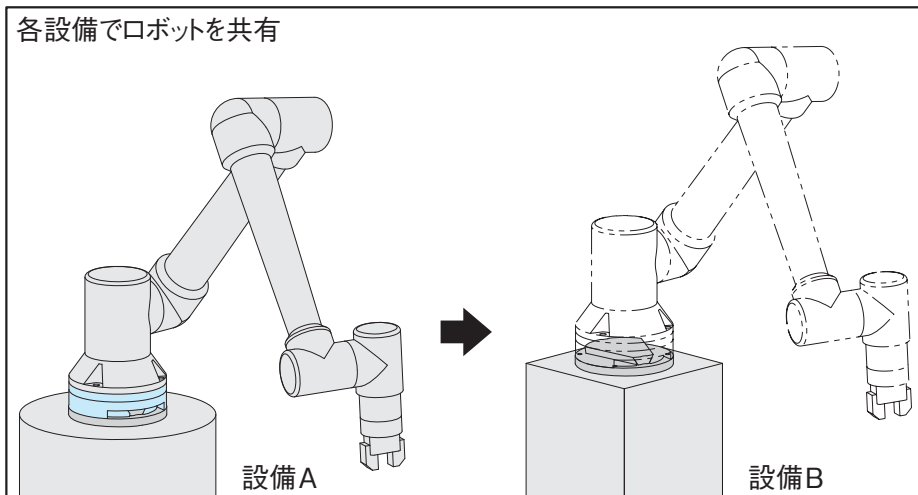


2.180°回転させます。
(軽く当たる感覚があります。)



3.ノブをねじ込み固定します。
外す際は逆の手順で行ってください。

各設備でロボットを共有



SSR-BP

ベースプレート

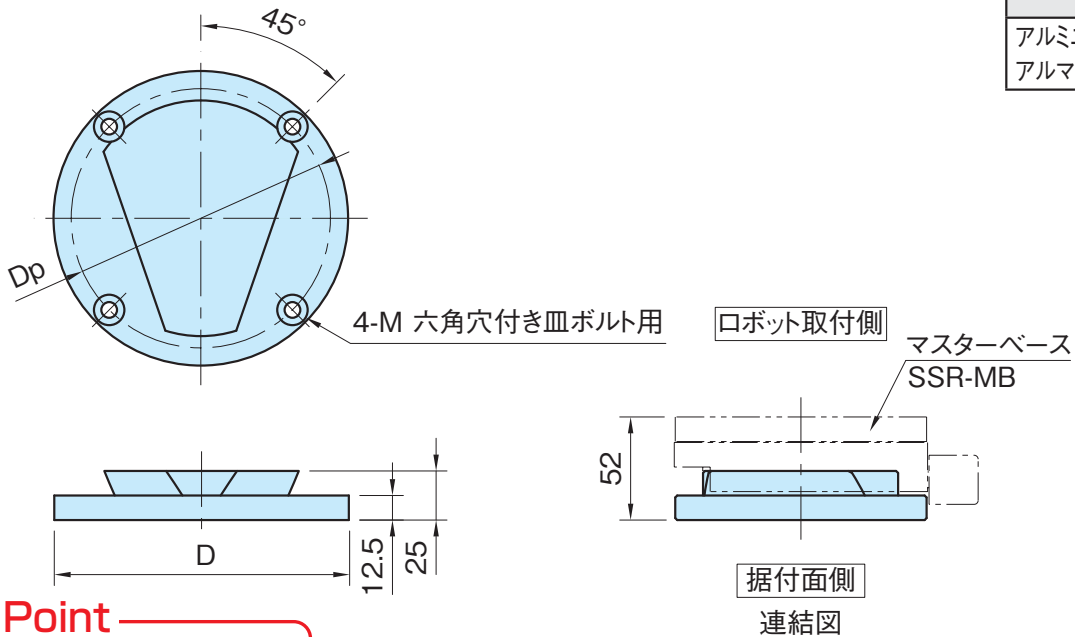
受注製作品

RoHS

イマオ
WEB 製品ムービー公開

SMARTSHIFT
robotics

NEW



本体
アルミニウム
アルマイト表面処理

★One Point
工具レスでロボット本体の
取付け・取外しが可能

品番	D	Dp	M	質量 (g)	適応するマスターベース (P. 19 参照)
SSR-BP4500	128	110	M6×1	606	SSR-MB4000
SSR-BP4501	150	132	M8×1.25	794	SSR-MB4001
SSR-BP4502	190	170		1202	SSR-MB4002

特長

- ・SSR-MBマスターベースと組み合わせて、ロボットの据え付けにご使用ください。
- ・ロボットの据え付けが工具レスで素早く簡単に行えます。
- ・生産状況に合わせたロボットの柔軟な配置替えが可能となり、生産の効率化に貢献します。

■適応表(メーカー:UNIVERSAL ROBOTICS)

適応ロボット型式	ベースプレート	マスターベース
UR3、UR3e	SSR-BP4500	SSR-MB4000
UR5、UR5e	SSR-BP4501	SSR-MB4001
UR10、UR10e、UR16e	SSR-BP4502	SSR-MB4002

技術データ

- ・積載重量は各適応ロボットに準じます。
- ・使用温度 max.40°C min.5°C

⚠ 注意事項

本製品は受注製作品です。納期は弊社までお問い合わせください。

関連製品ページ

使用方法はSSR-MBマスターベースの「使用例・使用方法」をご参照ください。(P. 19 参照)

SSR-MH

ムービングハンドル

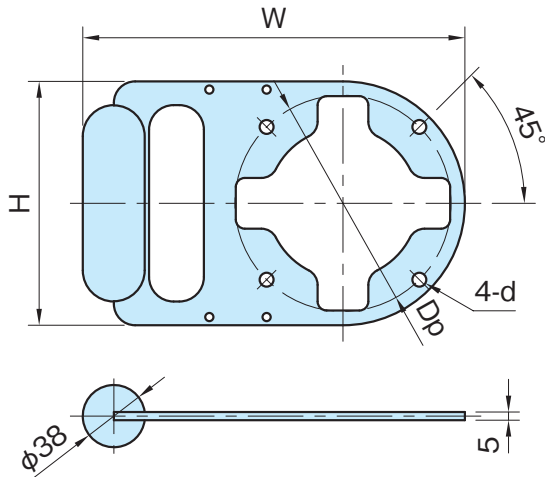
受注製作品



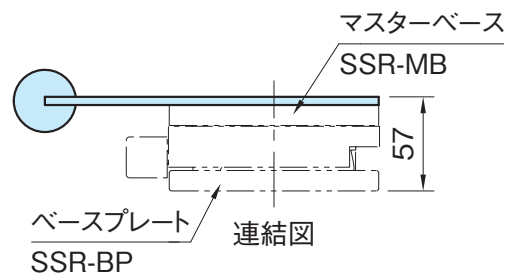
イマオ WEB 製品ムービー公開



NEW



本体	グリップ
アルミニウム アルマイト表面処理	ポリアセタール



品番	H	W	Dp	d	質量 (g)	適応するマスターベース (P. 19 参照)
SSR-MH4910	149	223	110	6.6	192	SSR-MB4000
SSR-MH4911		233.5	132	8.5	260	SSR-MB4001
SSR-MH4912	190	274	170		270	SSR-MB4002

■適応表(メーカー:UNIVERSAL ROBOTS)

適応ロボット型式	品番
UR3、UR3e	SSR-MH4910
UR5、UR5e	SSR-MH4911
UR10、UR10e、UR16e	SSR-MH4912

特長

- ・ **SSR-MB** マスターベースとロボットの間に取り付け、ロボットの移動時に使用します。
- ・ 握りやすいハンドル形状により、移動時の安定性を向上させます。
- ・ 4方向に取り付け可能です。

技術データ

- ・ 積載重量 max.35kg
- ・ 使用温度 max.40°C min.5°C

⚠️ 注意事項

本製品は受注製作品です。納期は弊社までお問い合わせください。

使用例・使用方法

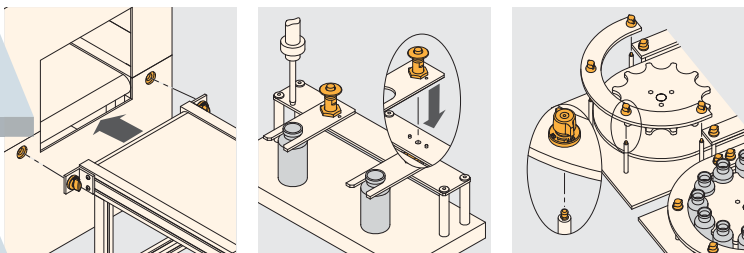


装置の段取り改善を応援します! /

ボルトに
替わる
締結部品

ワンタッチ着脱

ボルトから置き換えることで、工具を使わず、
ワンタッチで操作できるようになるため、作業効率のUPに繋がります。

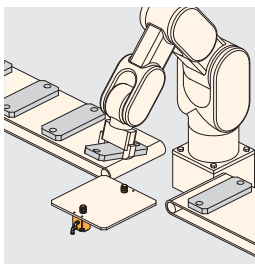


ワンタッチ着脱 🔍

エアで
瞬間締結!

エアロック着脱

エアにより瞬時に固定できる
ため、複数箇所の締結、
頻繁に行う治具交換で
作業時間を短縮します。
さらにコンパクトサイズで
狭い場所や手が届きにくい
場所に最適です。

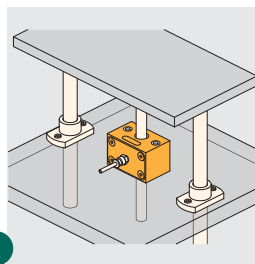


エアロック着脱 🔍

エアで
瞬間ロック!

エアシャフト クランパー

回転やスライドの動作をする
シャフトをエア操作で瞬時に
保持します。
操作しづらい場所も手元の
スイッチ1つで固定が可能
です。



エアシャフトクランパー 🔍

株式会社 **イマオ コーポレーション**

www.imao.co.jp

【お問い合わせ】

技術部

〒501-3706 岐阜県美濃市須原605
TEL 0575-32-2239 FAX 0575-32-2247

※本カタログは2022年9月に作成されました。

※製品の価格は当社WEBサイトでご確認ください。

※本カタログに記載されている製品の仕様、外観等は予告なく変更する場合がありますのでご了承ください。最新の情報は当社WEBサイトでご確認ください。

※本カタログ掲載製品の不具合等によってお客様に生じた損害について、当社が賠償責任を負う場合、当社の責に帰すべき事由の有無にかかわらず、

当社の賠償額については、いかなる場合でも、お客様がご購入し当該損害を発生させた製品の代金額を上限とさせていただきます。

※会社名、製品名は、各社の商標または登録商標です。

SSR-002