

# AMRD BMRD

シグナル式  
トルクドライバ

締付作業用

空転式

プリセット形

目盛付

ISO6789 : 2003

極小ねじ (M1 ~ M2) 用プリセット形空転式トルクドライバ。

負荷方向

RoHS



型 式	トルク調整範囲		全長約 mm	付 属 品 ビ ッ ト		質 量 約 g	価 格 円
	最小~最大	1 目 盛		⊕	⊖ 刃先厚×幅		
AMRD	cN・m	cN・m	93	# 0	0.15 × 1 0.2 × 1.5 0.3 × 2	26	72,600
AMRD1CN	0.3 ~ 1	0.01					
AMRD2CN	0.5 ~ 2	0.025					
AMRD4CN	1 ~ 4	0.05					
AMRD8CN	2 ~ 8	0.1					
BMRD		0.1	116	-	-	50	21,600
BMRD15CN2	2 ~ 15						
BMRD30CN2	4 ~ 30	0.2					

注1 BMRDのビットは別売となります。P15を参照してください。  
注2 AMRDは専用ビット以外使用できません。( #0 プラス、0.15 × 1.0.2 × 1.5.0.3 × 2 マイナスビットはAMRD標準付属)

# AMLD BMLD

シグナル式  
トルクドライバ

締付作業用

非空転式

プリセット形

目盛付

ISO6789 : 2003

AMRD / BMRDの非空転式。  
空転に伴う振動が無いので、センサーや電子部品の組み立てに最適。

負荷方向

RoHS



型 式	トルク調整範囲		全長約 mm	付 属 品 ビ ッ ト		質 量 約 g	価 格 円
	最小~最大	1 目 盛		⊕	⊖ 刃先厚×幅		
AMLD	cN・m	cN・m	83	#0	0.15 × 1 0.2 × 1.5 0.3 × 2	26	53,100
AMLD1CN	0.3 ~ 1	0.01					
AMLD2CN	0.5 ~ 2	0.025					
AMLD4CN	1 ~ 4	0.05					
AMLD8CN	2 ~ 8	0.1					
BMLD		0.1	116	-	-	50	19,100
BMLD15CN2	2 ~ 15						
BMLD30CN2	4 ~ 30	0.2					

注1 BMLDのビットは別売となります。P15を参照してください。  
注2 AMLDは専用ビット以外使用できません。( #0 プラス、0.15 × 1.0.2 × 1.5.0.3 × 2 マイナスビットはAMLD標準付属)

## 有線 / 無線のポカヨケトルクドライバを用いた、締め忘れ防止システムの例

- 有線のポカヨケトルクドライバ [RTDLS/RNTDLS] と、有線の空転式ポカヨケトルクレンチ [QSPCAMS] をポカヨケカウンタ [CNA-4mk3] を接続して、最大4本のポカヨケツールの管理が行えます。(締め付けの目安としてM2 ~ M6程度の小ねじ / 小径ボルト)
- 無線ポカヨケトルクドライバの [RTDFH/RNTDFH] と、空転式無線ポカヨケトルクレンチ [QSPCAFHP] は、「FHM/FHシリーズ」の受信機 [R-CM+M-FH] と共通です。既にFH式無線ポカヨケトルクレンチを導入されている場合、ローコストで無線ポカヨケトルクドライバを用いた「小ねじ / 小径ボルト用」の締め忘れ防止システムが構築できます。

