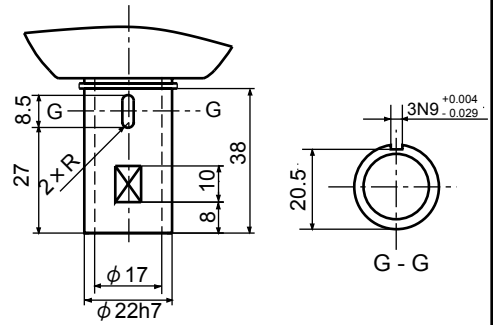
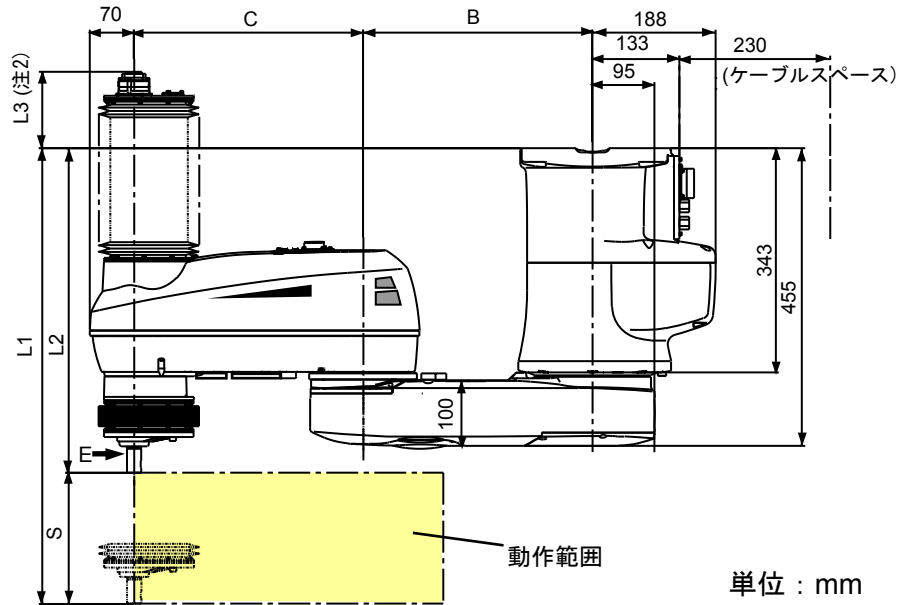
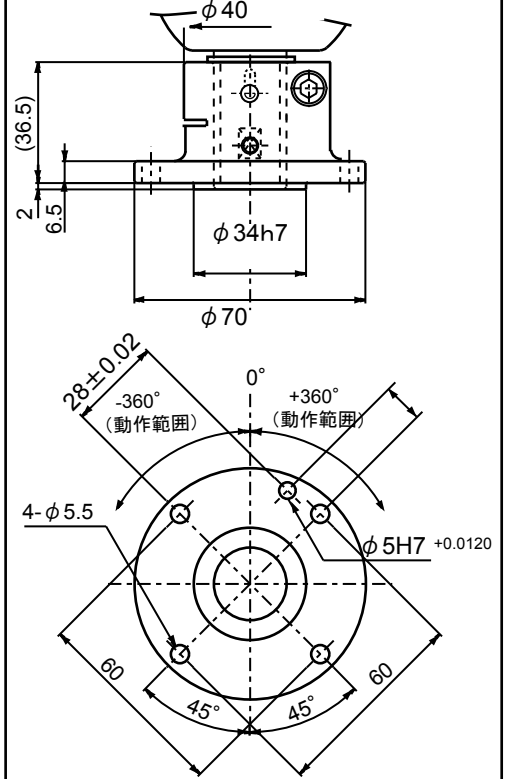


ツール取付面詳細 (矢視E)



フランジ (オプション) 取付図



単位 : mm

型式	A	B	C	D	F	G	H
HMS-4070*E2-W	700	350	350	228	284°	431	284

S (Z軸ストローク)	L1	L2	L3
200	-696	-496	119
300	-796	-496	219
400	-896	-496	319

注1 : ケーブル等がロボット本体と干渉するのを避けるため、動作範囲に制限があります。

注2 : 天吊りタイプの場合、Z軸上端がベース設置面より上部に動きますので、設置時に考慮してください。

ベース取付寸法 (上面より)

