

単位：mm

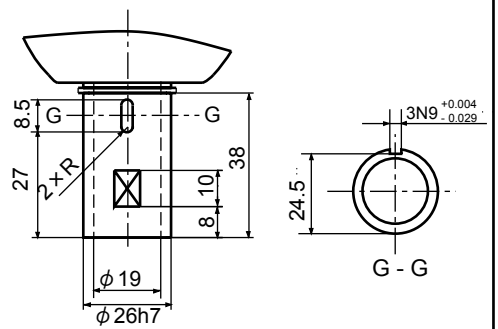
| 型式 | A | B | C | D | F | G | H |
|-------------|-----|-----|-----|-----|------|-----|-----|
| HMS-4A70*E2 | 700 | 350 | 350 | 211 | 290° | 387 | 300 |

| S (Z軸ストローク) | L1 | L2 | L3 |
|----------------|------|------|-----|
| 200 | -656 | -456 | 43 |
| 300 | -756 | -456 | 143 |
| 400 | -856 | -456 | 243 |

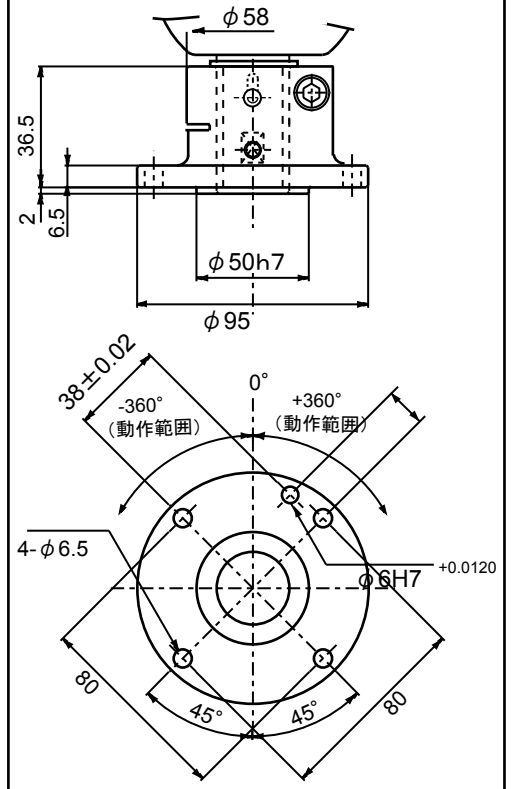
注1：ケーブル等がロボット本体と干渉するのを避けるため、動作範囲に制限があります。

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。

ツール取付面詳細 (矢視E)



フランジ (オプション) 取付図



ベース取付寸法 (上面より)

