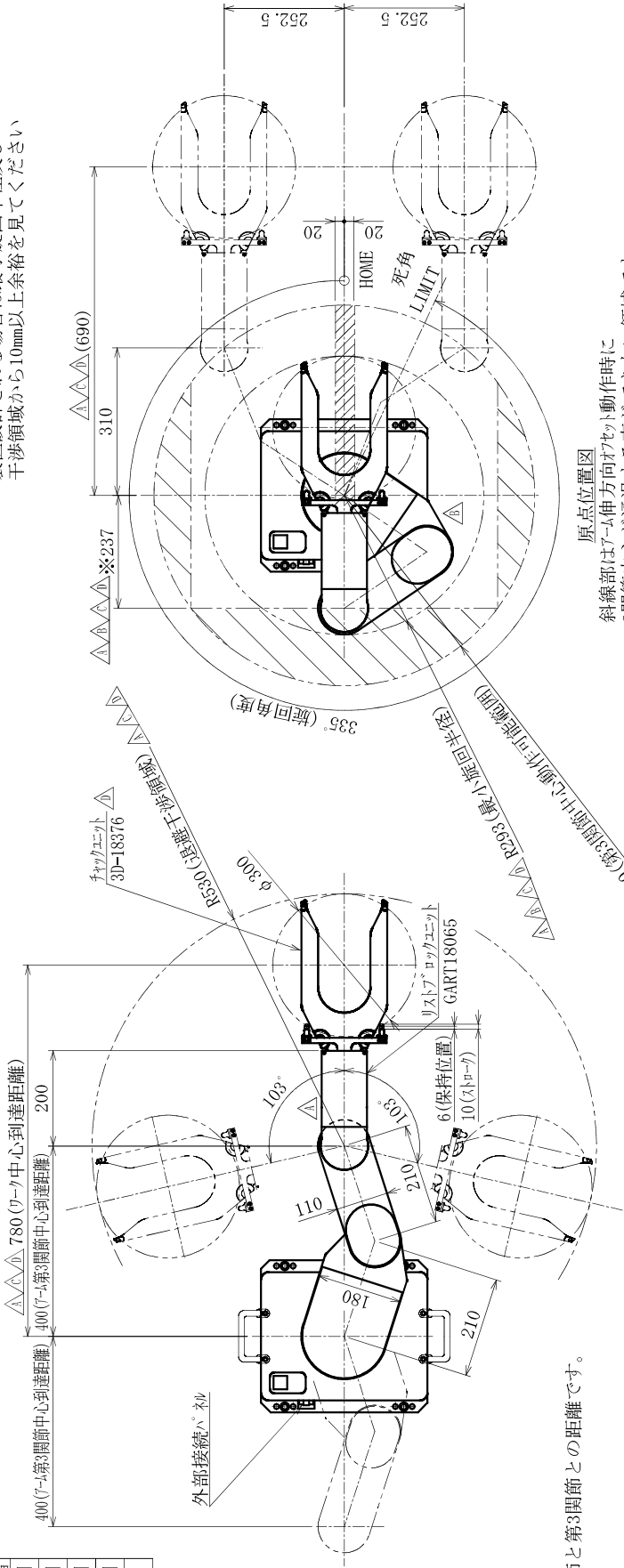


REV.	NOTE	DATE	NAME
訂正	訂正年月日	訂正者	
△	1. 形状変更	'24-09-12	高川
△	2. 形状変更	'24-11-14	高川
△	3. 形状変更	'24-12-06	高川
△	4. 形状変更	'25-01-23	高川
△	5. 形状変更		

装置設計される場合は最小旋回半径及び干渉領域から10mm以上余裕を見てください

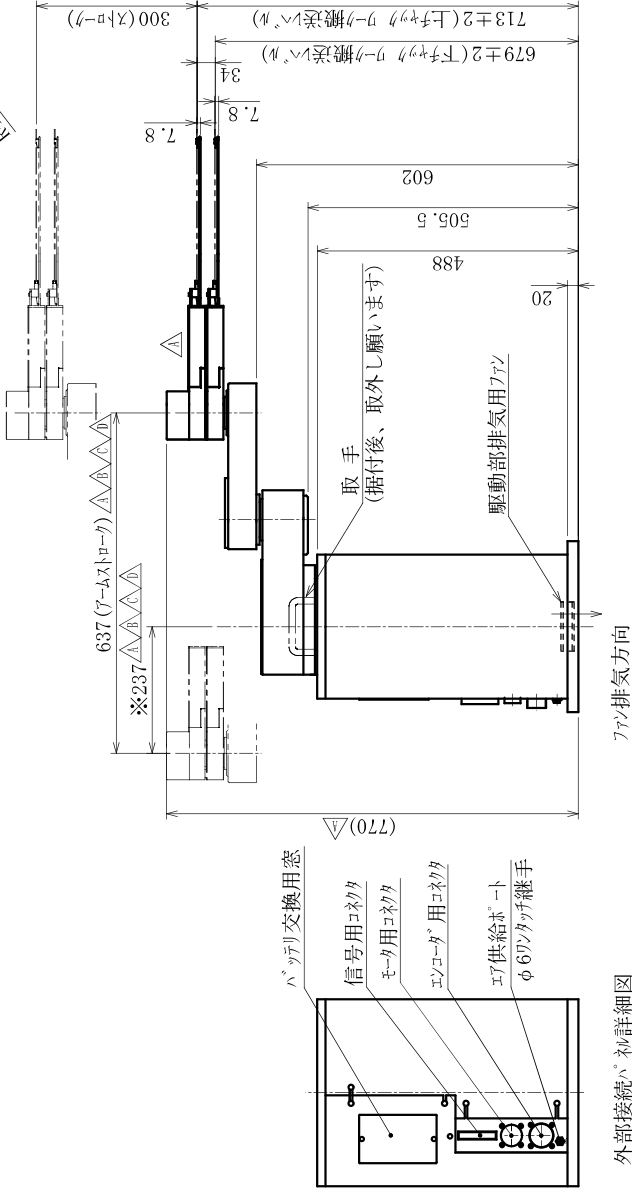


#### NOTE

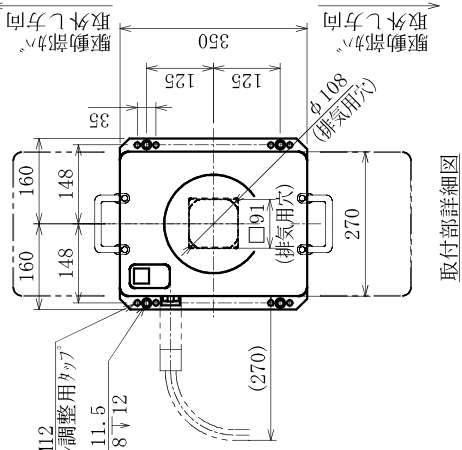
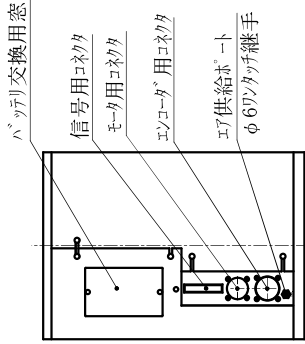
1. ※部寸法はアーム第1関節と第3関節との距離です。

#### 原点位置図

斜線部はアーム伸方向ワット動作時に3関節中心が通過する事ができない領域です(上記の寸法を超える領域)  
図の向きにアームが伸びる場合の動作不可エリアです  
θ 軸を旋回させますとそれによって動作不可エリアも旋回します



#### 外部接続パネ詳細図



#### 取付部詳細図

株式会社  
式列

承認	検図	設計	製図	SCALE	MODEL	型式	図面番号
		高川	高川	1/10		GTCR5210-300-AM-18065	3D-18065
						ロボット外観図	

本図の内容は、株式会社ジェーイーエルが所有権を有するもので機密扱いとなっております。許可なく複写したり、第三者にこれを公開することの無いようにお願い致します。  
This drawing and the information contained therein are confidential and property of JEL Corporation.  
The contents are not to be disclosed to a third party without the consent of JEL Corporation.