

訂正者	訂正年月日	NAME
高川	'24-09-12	外入△形状変更 △輪郭線変更 △寸法記入
高川	'24-11-14	△輪郭線変更 △寸法記入
高川	'24-12-06	△形狀変更 △寸法記入
高川	'25-01-23	△形狀式決定 △寸法記入

NOTE .. ※部寸法はアーム第1関節と第3関節との距離です。

3) 開閉中心が機能する事ができない領域です
(上記の寸法を超える場合)
この図の向きにアームを伸ばすとそれに従って動作不可エリアも旋回します

承認	試験機設計図	規格	寸法	型式	GTGR5210-300-AM-18065
	高川	高川	24-08-27	1 / 10 名稱	ロボット外観図
			24-08-27		DRAWING NO. 図面番号

卷之三

外部接続ハ。ネル詳細図

The diagram shows a mechanical assembly consisting of a rectangular base plate with two mounting holes. A vertical cylinder is mounted on the right side. On the left side, there is a rectangular component with a central hole. Various parts are labeled with Japanese text:

- 「ハーフ形交換用窓」 (Half-shaped exchangeable window) points to the top edge of the base plate.
- 「信号用コネクタ」 (Signal connector) points to a connector on the left side.
- 「エア用コネクタ」 (Air connector) points to a connector on the right side.
- 「エンドコネクタ」 (End connector) points to a connector at the bottom center.
- 「エア供給ポート」 (Air supply port) points to a circular opening on the right side.
- 「φ67シリンダ継手」 (Φ67 cylinder joint) points to the cylinder itself.

本件は、株式会社ジエイエー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ないようお願い致します。