



型 式	A	B	C	D	F	G	H
HMS-4070*-W, HMS-4A70*-W	700	350	350	228	284°	431	284
HMS-4085*-W, HMS-4A85*-W	850	350	500	311	284°	439	237

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 : 図の寸法は、10kg可搬用 (HMS-40***-W)を基準に記載しており、
 ツール取付面・フランジ取付図の () 内の寸法は、
 20kg可搬用 (HMS-4A***-W)を示します。
- 注2 : 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3 : 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。

