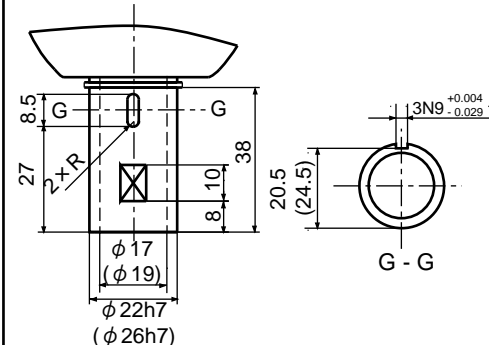
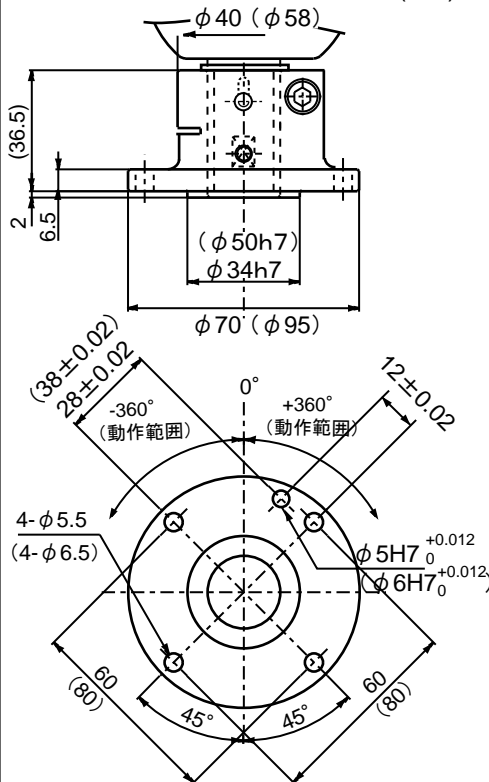


ツール取付面詳細 (矢視E) (注1)



フランジ (オプション) 取付図 (注1)



型 式	A	B	C	D	F	G	H
HMS-4070*, HMS-4A70*	700	350	350	211	290°	387	300
HMS-4085*, HMS-4A85*	850	350	500	311	284°	397	178

S (Z軸ストローク)	L1	L2	L3	
			10kg可搬	20kg可搬
200	-656	-456	49	43
300	-756	-456	149	143
400	-856	-456	249	243

注1: 図の寸法は、10kg可搬用 (HMS-40***)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***)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。

ベース取付寸法 (上面より)

