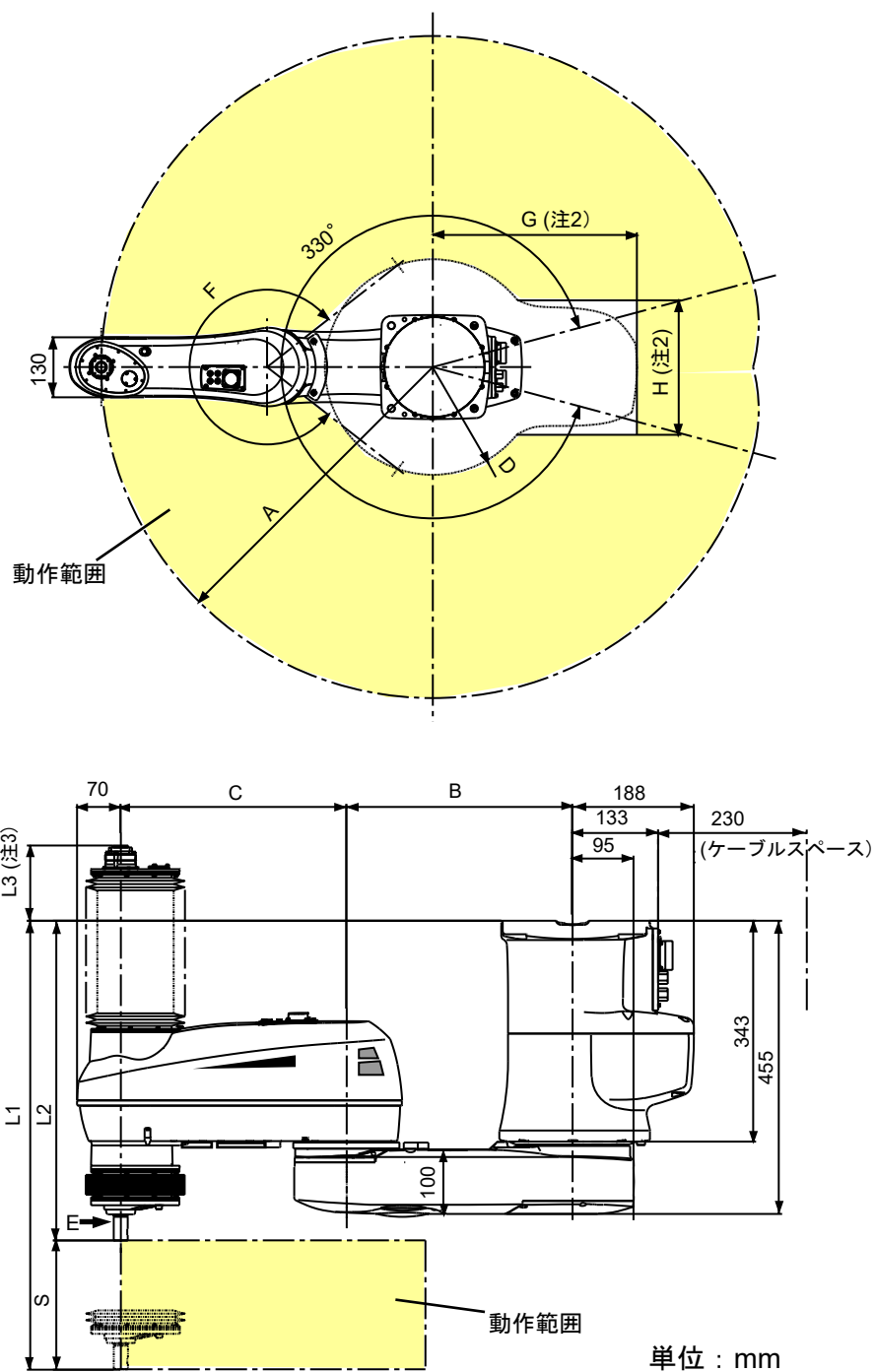




型 式	A	B	C	D	F	G	H
HMS-4070*-W, HMS-4A70*-W	700	350	350	228	284°	431	284
HMS-4085*-W, HMS-4A85*-W	850	350	500	311	284°	439	237

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。

