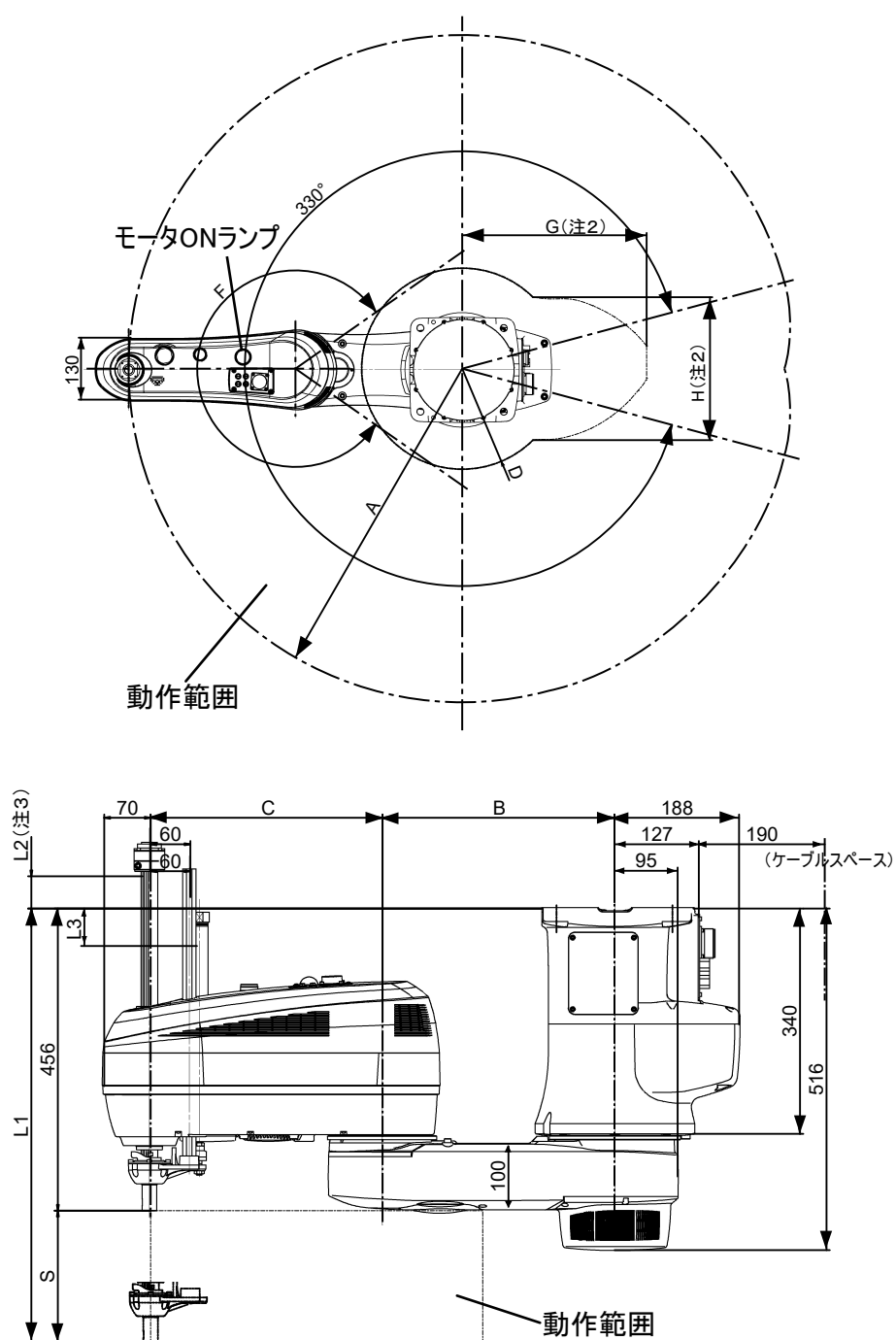




単位:mm

型 式	A	B	C	D	F	G	H
HMS-4070*-UL, HMS-4A70*-UL	700	350	350	211	290°	387	300
HMS-4085*-UL, HMS-4A85*-UL	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***-UL)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***-UL)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。

