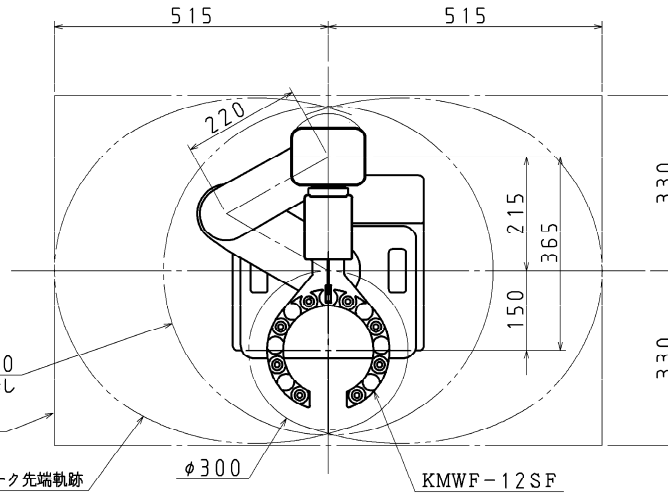


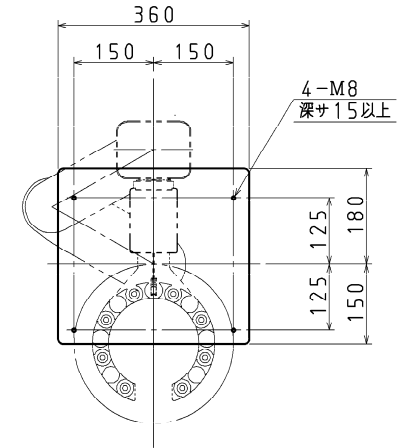
アジャスター詳細図
(S=1:2)



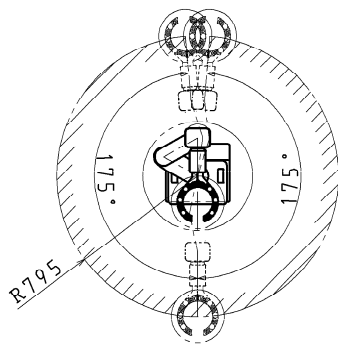
最小動作範囲R310
アーム関節入替無し
最小動作範囲
アーム関節入替あり

ワーク先端軌跡

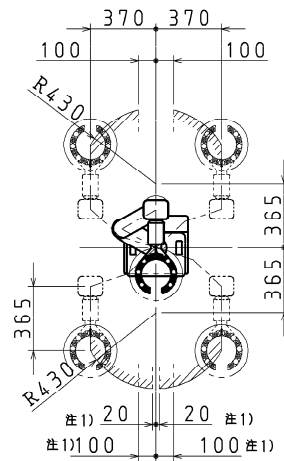
KMWF-12SF



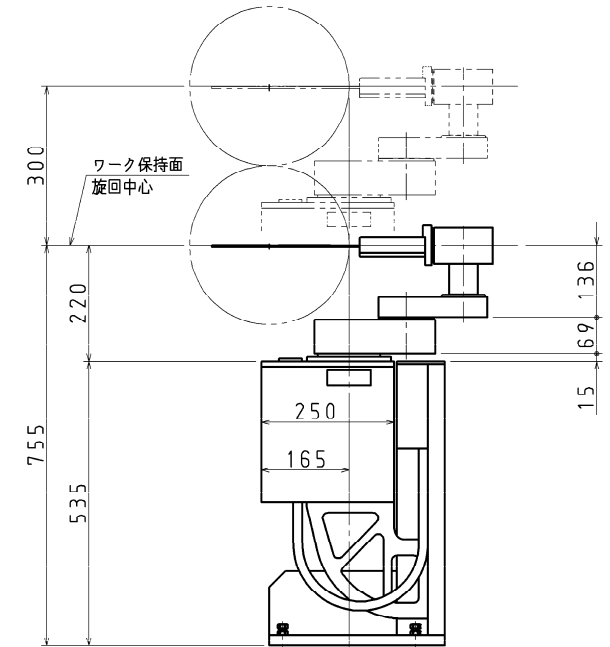
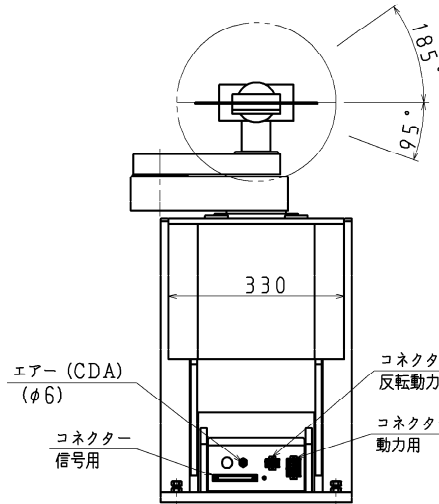
ロボット取付寸法



円筒座標動作範囲
(S=1:30)



直角座標動作範囲
(S=1:30)



注1) 直角座標動作は、中央±100mmでの伸縮動作が遅くなります。中央で使用の場合は、円筒座標動作での使用をお勧めします。また、中央±20mmの範囲での直角座標動作はできません。
注2) ロボットは、最小動作範囲から20mm以内に干渉物が無いよう配置して下さい。なお、最小動作範囲はアクセスポイントによって異なる場合があります。

		TAZMO		機種名 S0284 (MTQ-CC*-TB)	
尺度	製図	設計	検図	承認	図名
1:10	10.02.17	10.02.17	10.02.19	10.02.20	ロボット外觀図
改訂番号	改訂記事		高島	高島	図番
			Wakajima	H.Obata	88041865