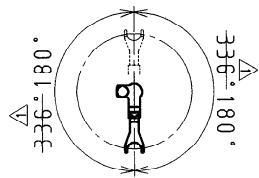
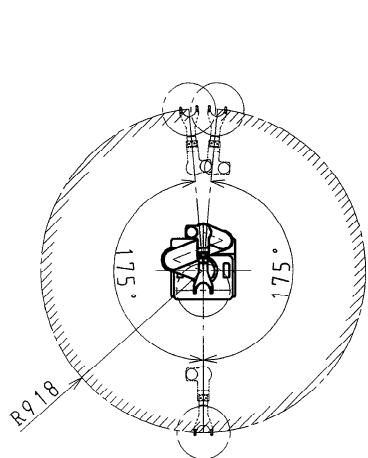


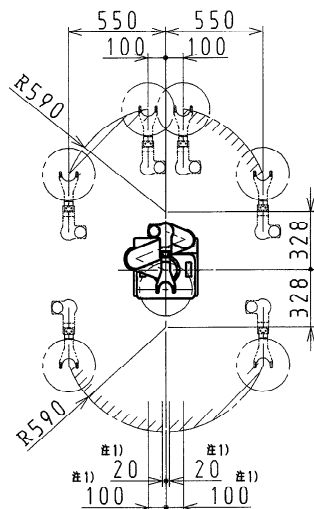
09527088



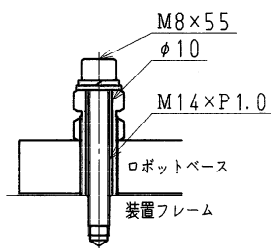
チェンジャー部動作範囲 (1:30)



円筒座揺動動作範囲 (S=1:30)



直角座揺動動作範囲 (S=1:30)



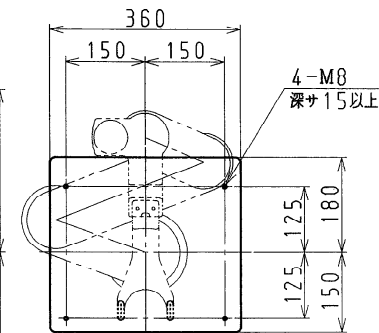
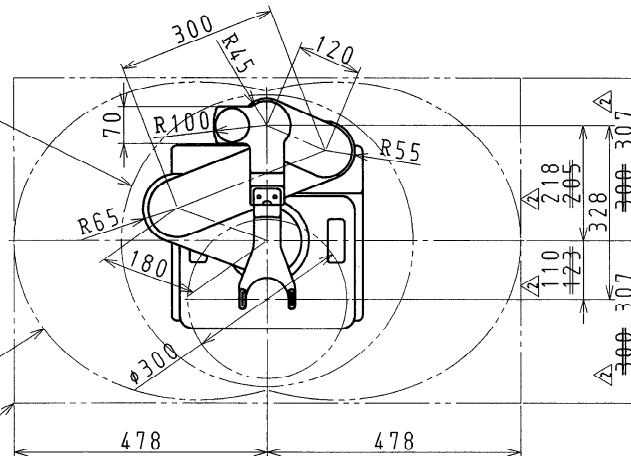
アジャスター詳細図 (S=1:2)

- 注1) 直角座揺動は、中央±100mmでの伸縮動作が遅くなります。中央で使用する場合は、円筒座揺動での使用をお勧めします。また、中央±20mmの範囲での直角座揺動はできません。
- 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。

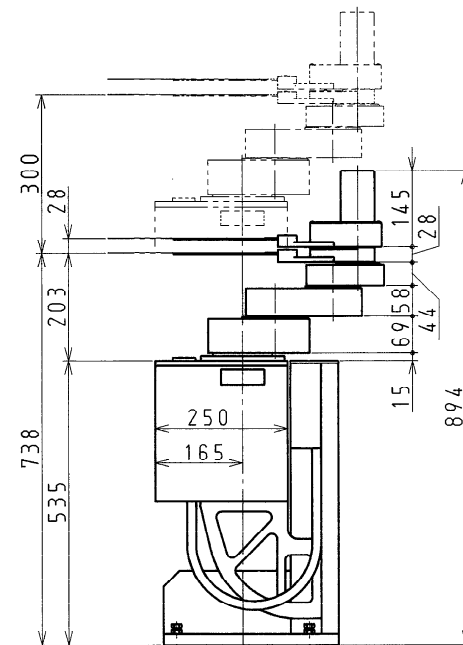
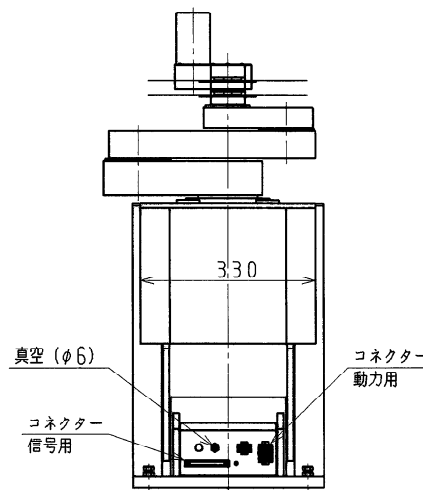
最小動作範囲 R275  
アーム関節入替無

ワーク先端軌跡

最小動作範囲  
アーム関節入替有



ロボット取付寸法



		<b>TAZMO</b>		機種名 HS33H	
△	寸法等変更	'06.01.19 月本	2005.05.18	2005.05.18	2006.1.20
△	寸法変更	'05.10.04 月本	1:10	松川	松川
改訂番号	改訂記事				
					図名
					ロボット外観図
					図番
					88022560