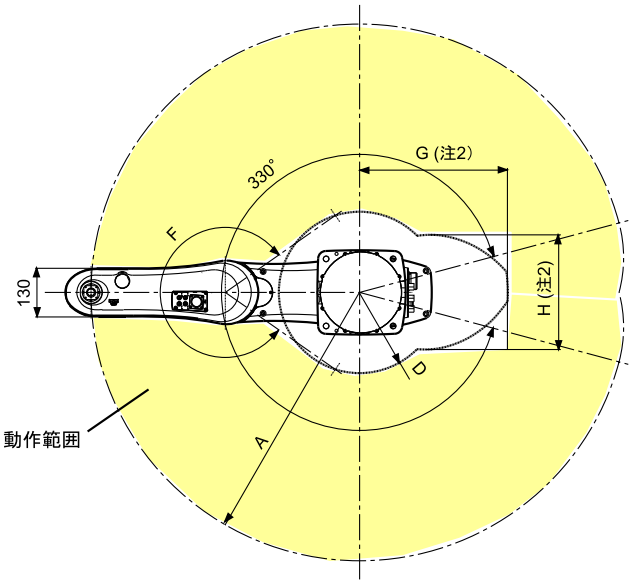
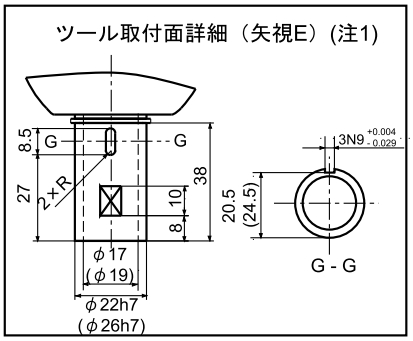
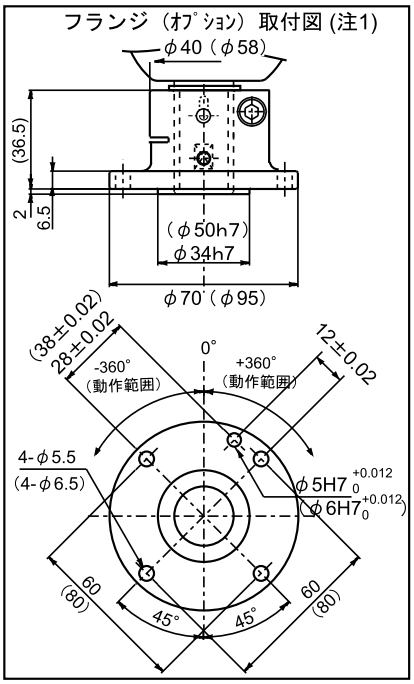
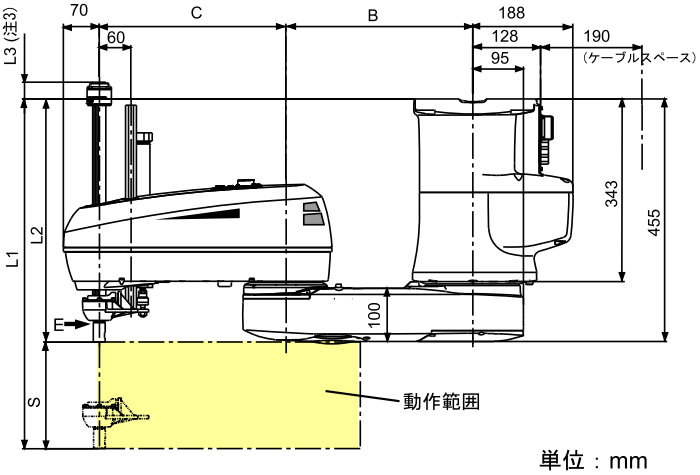




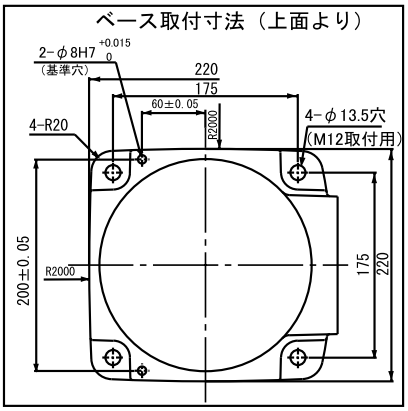




単位：mm

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。