

# 選定依頼書

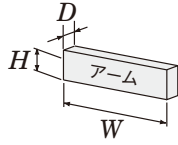
## モーター：平行リンクロボット

■ **駆動機構の条件** ●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

● **アームの寸法について**

アーム

外径	$W =$	mm
	$D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



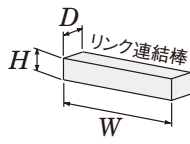
リンク棒(1本分)

外径	$L =$	mm
	$D1 =$	mm
	$D2 =$	mm
質量		kg



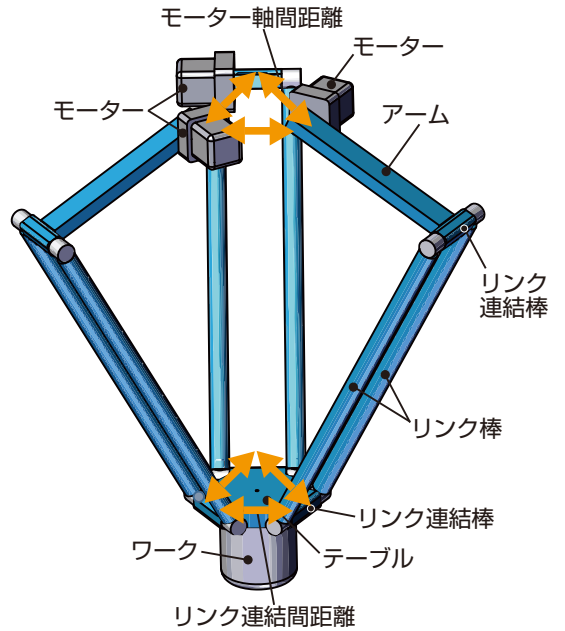
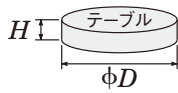
リンク連結棒

外径	$W =$	mm
	$D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



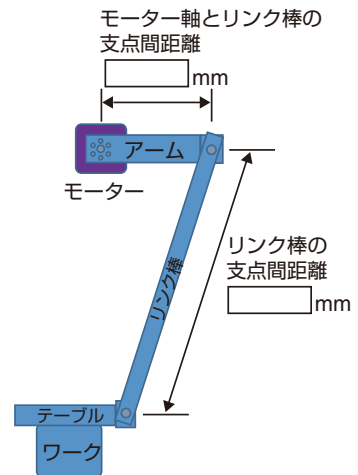
テーブル

外径	$\phi D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



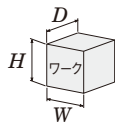
● **軸間距離について**

モーター軸とリンク棒の支点間距離	mm
リンク棒の支点間距離	mm
モーター軸間距離	mm
リンク連結間距離	mm



● **ワークについて(エンドエフェクタを含む)**

外径	$W =$	mm
	$D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



■ **運転条件** ●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

可動範囲	mm
運転時間	sec

■お客様情報

ご依頼日： 年 月 日

フリガナ 貴社名：	_____	E-mail：	_____
ご所属・役職名：	_____	回答方法： E-mail ・ FAX	_____
フリガナ お名前：	_____	ご用途：	_____
ご住所： 〒	_____	ご使用予定台数：	_____ 台
_____	_____	ご購入予定時期：	_____
TEL：	_____ 内線	ご購入先(販売店名)：	_____
FAX：	_____	_____	_____

お客様ご相談センター FAX：0120-925-601

オリエンタルモーター株式会社

HP-013-2