

選定依頼書

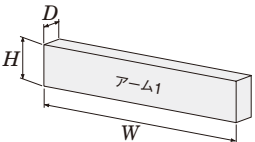
モーター：垂直多関節ロボット

■ **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**

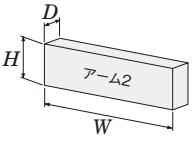
アーム1

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



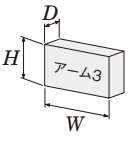
アーム2

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



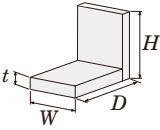
アーム3(エンドエフェクタを含む)

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



● **取付ベースについて**

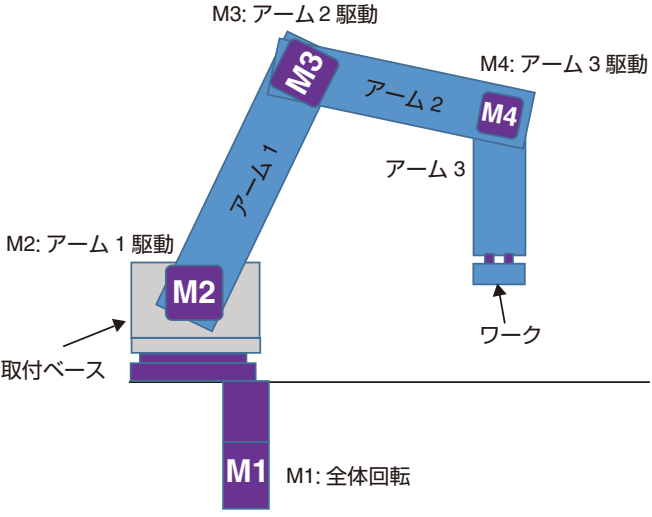
外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
	t =	mm
質量		kg



● **軸間距離について**

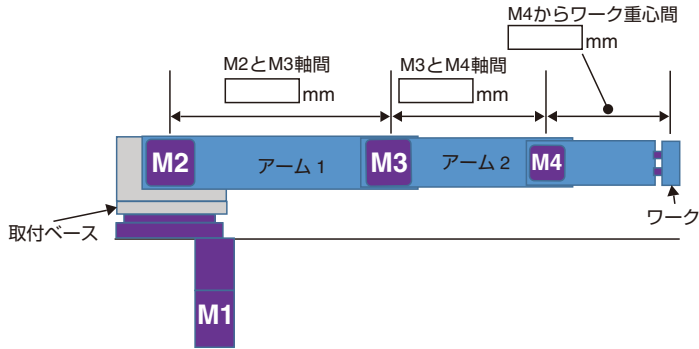
M2とM3の軸間距離	mm
M3とM4の軸間距離	mm
M4からワーク重心間の距離	mm

<ロボット構成イメージ(側面より)>



※ M1～M4はモーターを指します

<ロボット構成イメージ(側面より)>

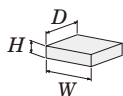


※ M1～M4はモーターを指します

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

●ワークについて

$W =$	mm
$D =$	mm
$H =$	mm
	kg



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。

mm

sec

■装置のご要望

●ご用途、装置名

●ご使用予定台数 台

●ご購入予定時期 年 月

●ご購入先(販売店名).....

●その他(ご要望、連絡事項、上記項目に書ききれなかったことなど)

*機構の概略図については、別途ファイルを添付してください。圧縮ソフトで、選定依頼書と1ファイルにまとめてください。