

選定依頼書

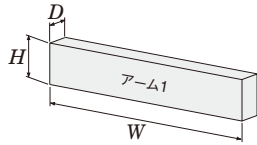
モーター：垂直多関節ロボット

■**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

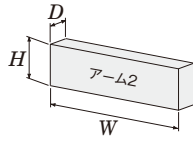
アーム1

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



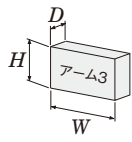
アーム2

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



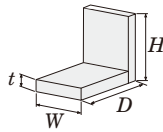
アーム3(エンドエフェクタを含む)

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



●取付ベースについて

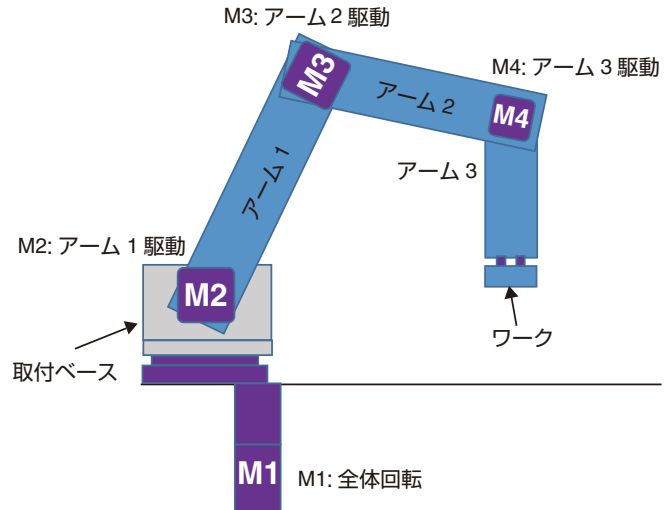
外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
	t =	mm
質量		kg



●軸間距離について

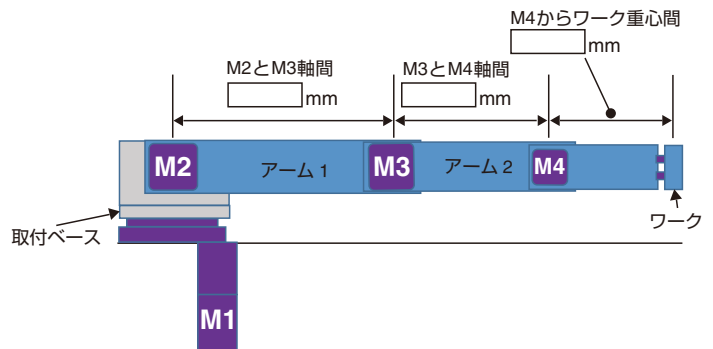
M2とM3の軸間距離	mm
M3とM4の軸間距離	mm
M4からワーク重心間の距離	mm

<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。こちらから折り返しお電話します。

● ワークについて

外径

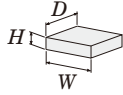
W = mm

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-011-2