

# 選定依頼書

## モーター：水平多関節ロボット(スカルロボット)

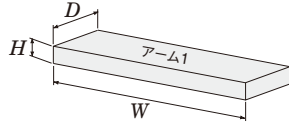
### 駆動機構の条件

●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。

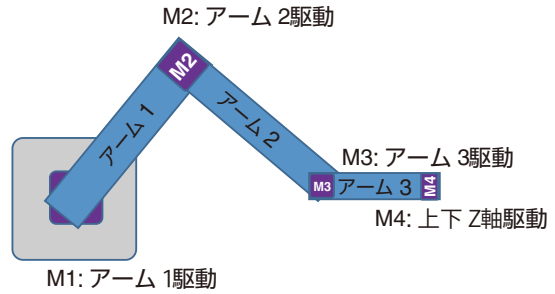
#### ●アームの寸法について

アーム1

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



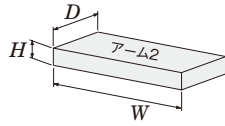
<ロボット構成イメージ(上面より)>



※ M1~M4はモーターを指します

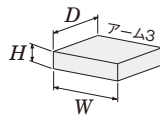
アーム2

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



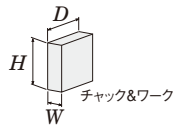
アーム3

外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



#### ●ワークについて(エンドエフェクタを含む)

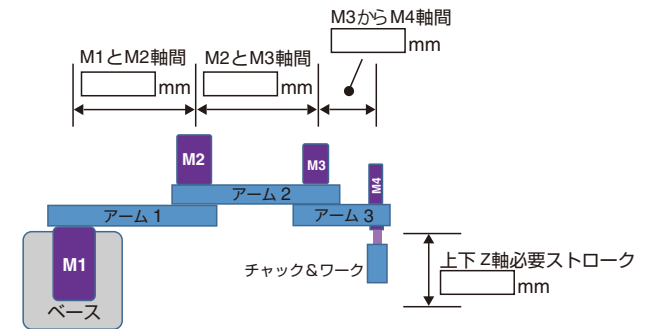
外径	W =	mm
	D =	mm
	H =	mm
質量		kg



#### ●軸間距離について

M1とM2の軸間距離		mm
M2とM3の軸間距離		mm
M3とM4の軸間距離		mm
上下Z軸必要ストローク		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

### 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-012-2