



형식	A	B	C	D	F	G	H
HMS-4070*-W, HMS-4A70*-W	700	350	350	228	284°	431	284
HMS-4085*-W, HMS-4A85*-W	850	350	500	311	284°	439	237

S (Z축 스트로크)	L1	L2	L3
200	-696	-496	119
300	-796	-496	219
400	-896	-496	319

- 주1: 그림의 치수는 10kg 가반용(HMS-40***-W)을 기준으로 기재되어 있으며, 톨 장착면 및 플랜지 장착도의 () 안에 기재된 치수는 20kg 가반용(HMS-4A***-W)을 나타냅니다.
- 주2: 케이블 등이 로봇 본체에 간섭하는 것을 피하기 위해 동작 범위에 제한이 있습니다.
- 주3: 천장 설치 타입은 Z축 상단이 베이스 설치면보다 위쪽으로 움직이므로 설치 시에 고려해 주십시오.

