



単位:mm

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

| S<br>(Z軸ストローク) | L1   | L2   | L3  |
|----------------|------|------|-----|
| 200            | -696 | -496 | 166 |
| 300            | -796 | -496 | 266 |
| 400            | -896 | -496 | 366 |

- 注1: 図の寸法は、10kg可搬用 (HMS-40\*\*\*-W-UL)を基準に記載しており、  
 ツール取付面・フランジ取付図の ( ) 内の寸法は、  
 20kg可搬用 (HMS-4A\*\*\*-W-UL)を示します。  
 注2: ケーブル等がロボット本体と干渉するのを避けるため、動作範囲  
 に制限があります。  
 注3: 天吊りタイプの場合、Z軸上端がベース設置面より上部に動きますので、  
 設置時に考慮してください。

