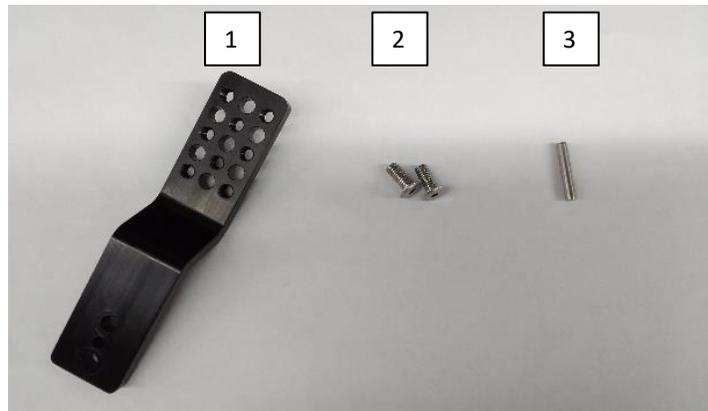


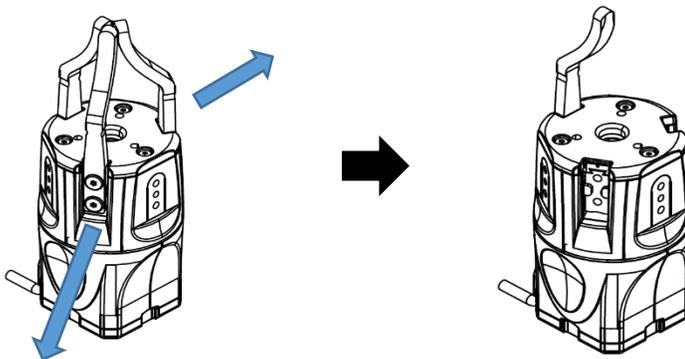
● セット一覧

| 番号 | 品名 | 個数 |
|----|------------|----|
| 1 | 固定爪 | 1 |
| 2 | 組立ネジ M4×10 | 2 |
| 3 | 位置決めピン | 1 |

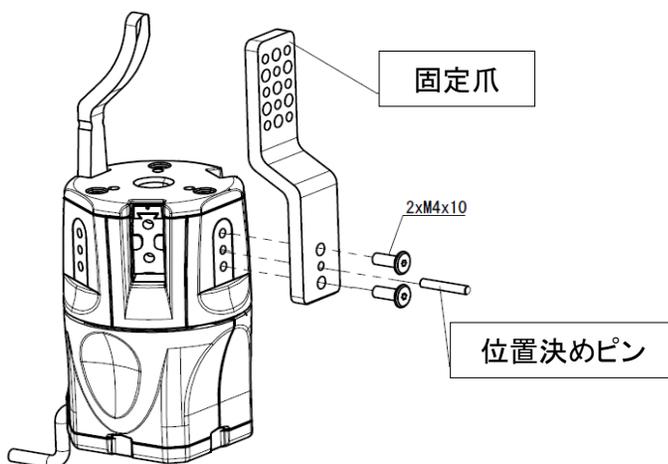


● 組立手順

1. ロボットハンドの爪を2本外します。



2. 固定爪を組立ネジと位置決めピンで固定します。固定爪は逆向きでも付けられます。付ける向きによって、ストローク幅を変えられます。



3. 位置決めピンを取り外します。以上で手順は完了です。

