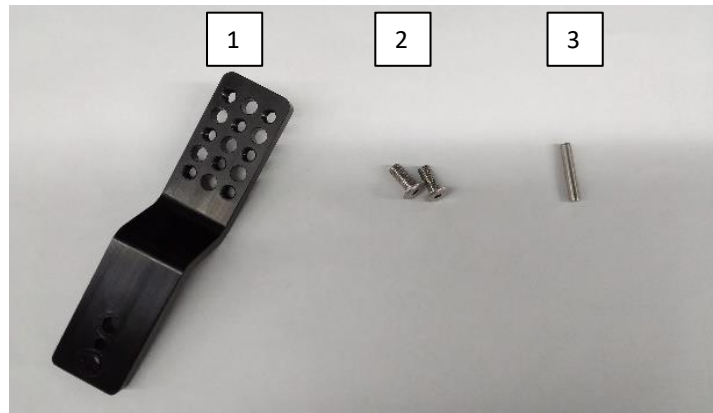


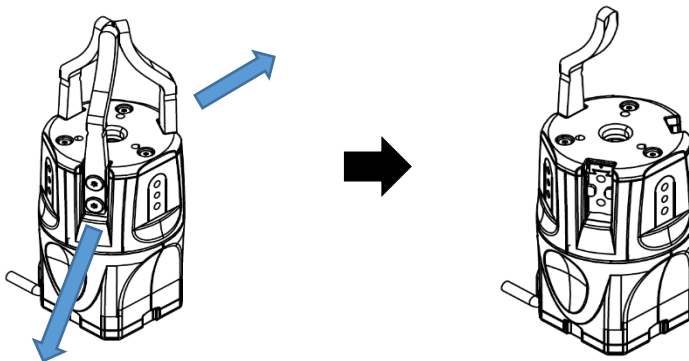
● セット一覧

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

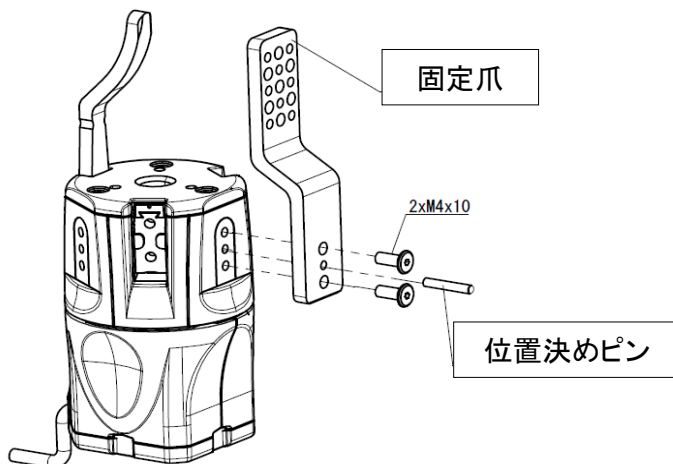


● 組立手順

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。

