



φ4 OR φ 6 H7 ^{+0.012}/₀ 有効深さ6以上
EFFECTIVE DEPTH 6mm OR MORE
※注記. 3/NOTE. 3

裏面ノックピン位置
ALIGNMENT PIN

φ15 H7 ^{+0.018}/₀ 有効深さ4以上
EFFECTIVE DEPTH 4mm OR MORE

インロー位置
SPIGOT JOINT

4xM6x1.0
90° 等配/EVERY 90°
(有効深さは適応材料による)
(EFFECTIVE DEPTH DEPENDS
ON APPLIED MATERIAL)

4x取付ボルト穴位置
4xHEX SOCKET HEAD CAP SCREW

注記

1. ロボット運転時はケーブルに負荷がかからないように固定してください
2. ポートに使用する継手は接続部外径φ9.8以内の物を選定してください
3. ノックピンは取付フランジ仕様に応じてどちらかを選択してください
4. 組立時ネジ緩み止め剤(低強度)塗布のこと
5. 信号ピンASSYとの干渉を防止するため斜線部に深さ3.4mm以上の空間を設けてください

NOTE

1. WHEN ROBOT OPERATION, FIX IT SO AS NOT TO APPLY LOAD THE CABLE.
2. THE FITTING USED FOR THE PORT MUST BE φ9.8 OR LESS
3. SELECT ALIGNMENT PIN ACCORDING TO MOUNTING FLANGE SPECIFICATION
4. ASSEMBLY WHEN THE SCREW LOCKING AGENT (LOW-INTENSITY) APPLICATION OF IT.
5. TO PREVENT INTERFERENCE WITH THE ELECTRIC BLOCK ASSEMBLY, PROVIDE A SPACE OF 3.4mm OR MORE IN THE SHADED AREA.

名称 TITLE	NITTAOMEGA type S-C <small>ロボットアダプタ 信号ピン仕様 (25芯, ケーブル1m)</small> ROBOT ADAPTOR (SIGNAL PIN (25PINS, CABLE 1m))	
	SCR25-6JN01	
DOC No. 付	T20181210-30-0	DATE 2018/12/10