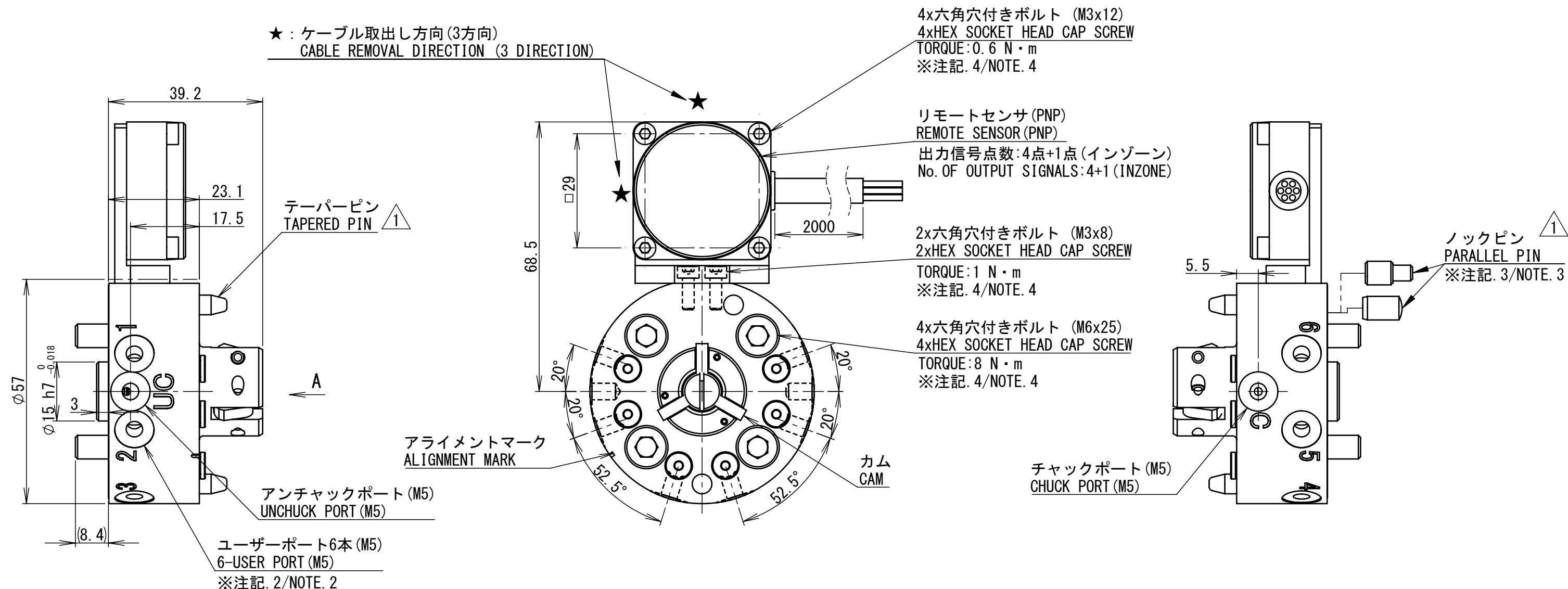




φ4 OR φ6 H7 ^{+0.012}/₀ 有効深さ6以上
EFFECTIVE DEPTH 6mm OR MORE
※注記. 3/NOTE. 3

① 裏面ノックピン位置
PARALLEL 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°
(有効深さは適用材料による)
(EFFECTIVE DEPTH DEPENDS
ON APPLIED MATERIAL)
4x取付ボルト穴位置
4xHEX SOCKET HEAD CAP SCREW

取合寸法図 (A矢視図)
CONNECTING DIMENSION VIEW (VIEW A)

注記

1. リモートセンサ情報はユーザーズガイド参照
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。

NOTE

1. REFER TO THE USER'S GUIDE FOR REMOTE SENSOR INFORMATION
2. THE FITTING USED FOR THE PORT MUST BE φ9.8 OR LESS
3. SELECT PARALLEL PIN ACCORDING TO MOUNTING FLANGE SPECIFICATION
4. ASSEMBLY WHEN THE SCREW LOCKING AGENT (LOW-INTENSITY) APPLICATION OF IT.

名 称	NITTAOMEGA type S10		①	ロボットアダプタ リモートセンサ仕様 (PNP) ROBOT ADAPTOR (RIMOTE SENSOR (NPN))	
	SCR04-6JN01				
DOC No.	T20181210-22-1			日 付 DATE	2023/03/21
 NITTA ニッタ株式会社 NITTA CORPORATION					