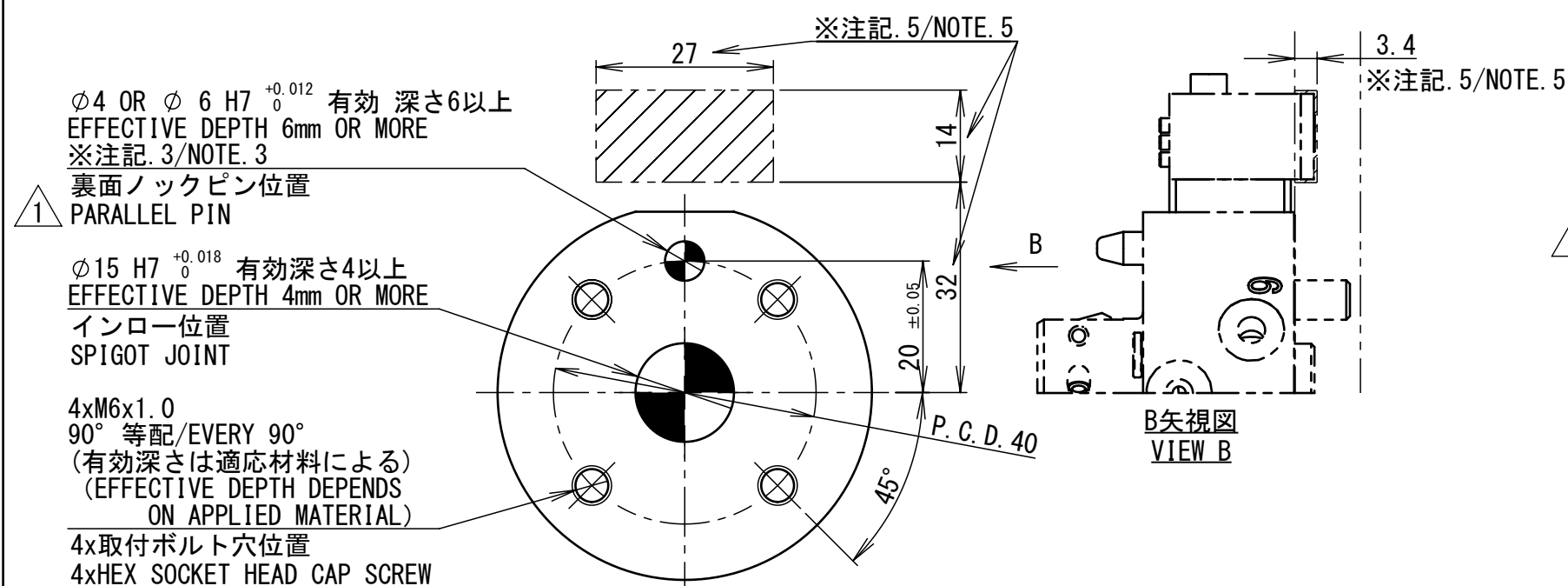
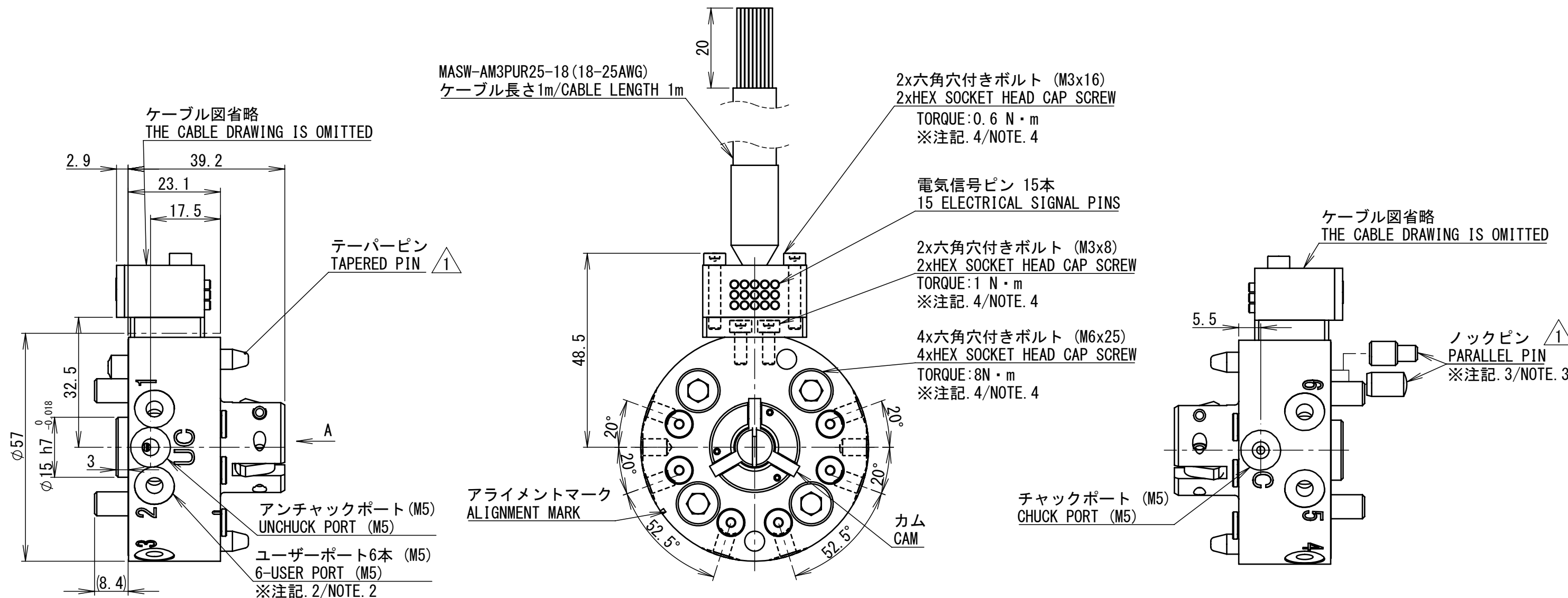




取合寸法図 (A矢視図)  
CONNECTING DIMENSION VIEW (VIEW A)

#### 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 PARALLEL 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<br>称<br>TITLE                           | NITTAOMEGA type S10 ① ロボットアダプタ 信号ピン仕様 (15芯, ケーブル1m)<br>ROBOT ADAPTOR (SIGNAL PIN (15PINS, CABLE 1m)) |                           |
|                                           | SCR15-6JN01                                                                                          |                           |
| DOC No.                                   | T20181210-26-1                                                                                       | 日<br>付<br>DATE 2023/03/21 |
| <b>NITTA</b> ニッタ株式会社<br>NITTA CORPORATION |                                                                                                      |                           |