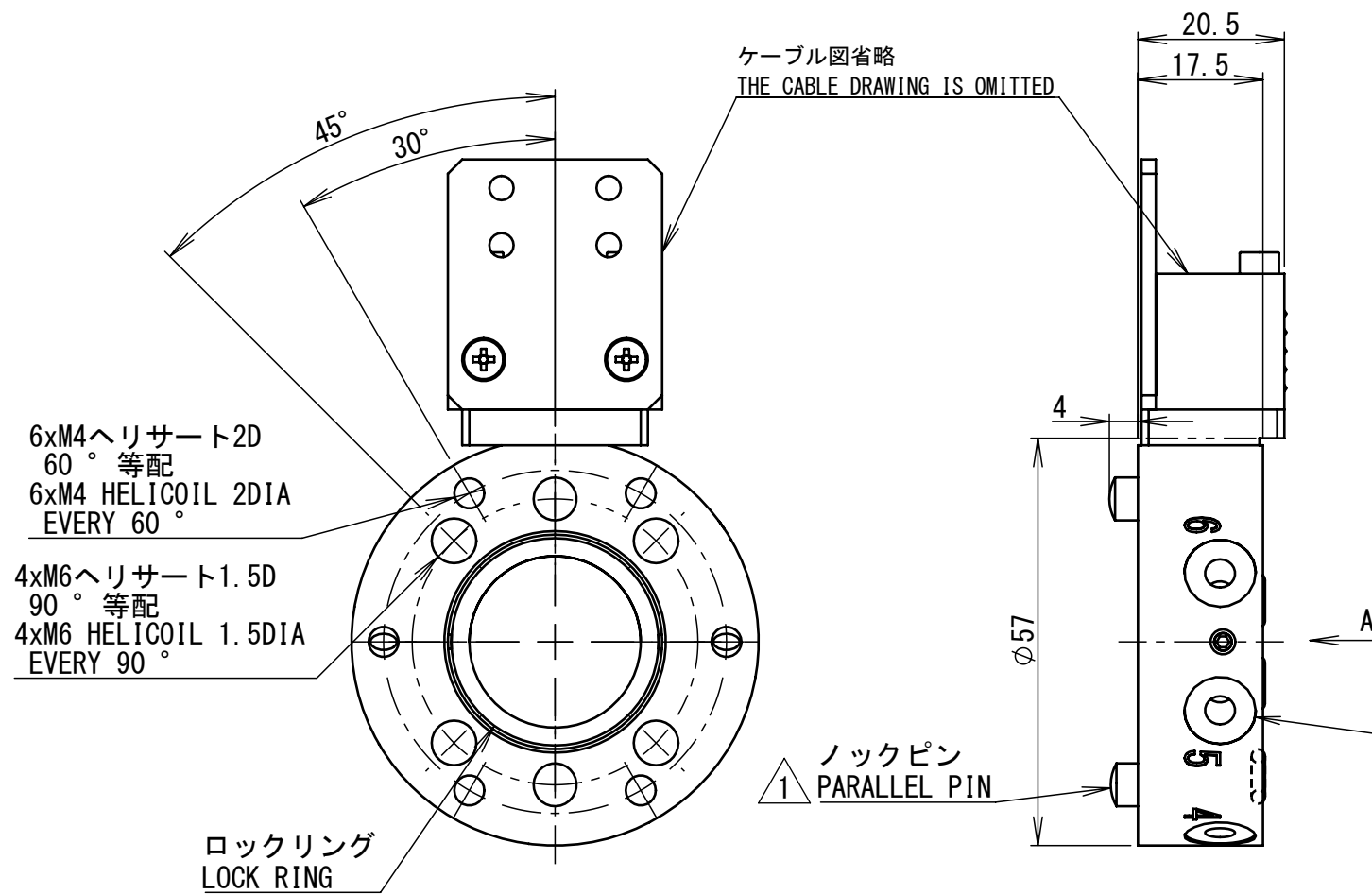




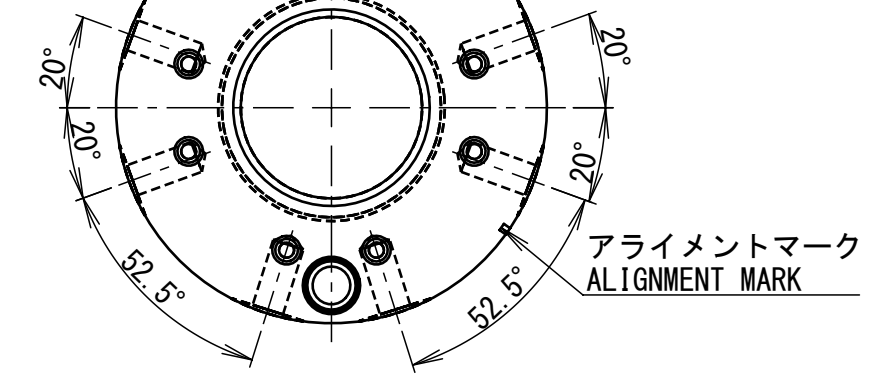
MASW-AM3PUR25-25 (25-25AWG)
ケーブル長さ 1m/CABLE LENGTH 1m

2x六角穴付きボルト (M3x22)
2xHEX SOCKET HEAD CAP SCREW
TORQUE:0.6 N・m
※注記. 5/NOTE. 5

電気信号ピン 25本
25 ELECTRICAL SIGNAL PINS

2x六角穴付きボルト (M3x8)
2xHEX SOCKET HEAD CAP SCREW
TORQUE:1 N・m
※注記. 5/NOTE. 5

ブッシュ
BUSH



2xφ 6 H7 ^{+0.012}/₀ 有効深さ4以上
EFFECTIVE DEPTH 4mm OR MORE
裏面ノックピン位置
PARALLEL PIN

2xφ 6 H7 ^{+0.012}/₀ 有効深さ4以上
EFFECTIVE DEPTH 4mm OR MORE
裏面ノックピン位置
PARALLEL PIN

円の内部加工不可
DO NOT MACHINING INSIDE CIRCLE
注記. 1/NOTE. 1

円の内部加工不可
DO NOT MACHINING INSIDE CIRCLE
注記. 1/NOTE. 1

(矢視裏面より加工/
PROCESS FROM THE BACK SIDE)
6xφ 4.5 THROUGH
□φ 8 ▽ 4.4
60°等配/EVERY 60°
※注記. 2/NOTE. 2
6x取付ボルト穴位置
6xHEX SOCKET HEAD CAP SCREW

(矢視裏面より加工/
PROCESS FROM THE BACK SIDE)
4xφ 6.6 THROUGH
□φ 11 ▽ 6.5
90°等配/EVERY 90°
※注記. 2/NOTE. 2
4x取付ボルト穴位置
4xHEX SOCKET HEAD CAP SCREW

取合寸法図 (M6使用時) (A矢視図)
CONNECTING DIMENSION VIEW (VIEW A)

取合寸法図 (M4使用時) (A矢視図)
CONNECTING DIMENSION VIEW (VIEW A)

注記

1. ツール取付け面中心部φ10の範囲には加工を施さないで下さい。
ロボットアダプタのピストンボルトがこの部分を押すことによって強制分離します。
2. ザグリ穴は必須ではなくボルトに応じた貫通穴でも問題ありません。
(お客様のツール仕様によります。)
3. 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。
4. 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
5. 組立時ネジ緩み止め剤(低強度)塗布のこと。

NOTE

1. DO NOT MACHINING INSIDE φ10 CIRCLE IN VIEW A. BECAUSE OF FORCED SEPARATION.
2. COUNTERBORED HOLES ARE NOT MANDATORY AND THERE IS NO PROBLEM WITH THROUGH HOLES THAT CORRESPOND TO BOLTS.
3. WHEN ROBOT OPERATION. FIX IT SO AS NOT TO APPLY LOAD THE CABLE.
4. THE FITTING USED FOR THE PORT MUST BE φ9.8 OR LESS.
5. ASSEMBLY WHEN THE SCREW LOCKING AGENT (LOW-INTENSITY) APPLICATION OF IT.

名 称 TITLE	NITTAOMEGA type S10		ツールアダプタ 信号ピン仕様 (25芯, ケーブル1m)	
	SCT25-6JC01		TOOLING ADAPTOR (SIGNAL PIN (25PINS, CABLE 1m))	
DOC No.	T20181210-31-1		日 付 DATE	2023/03/21
 NITTA ニッタ株式会社 NITTA CORPORATION				