

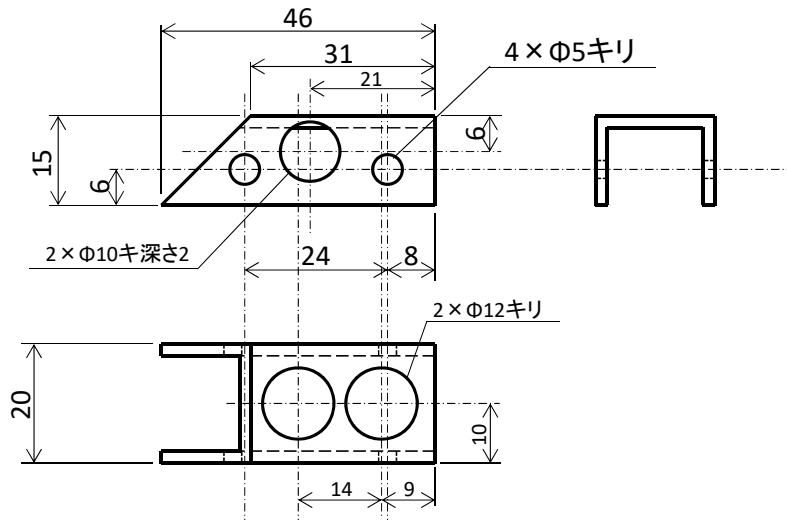
UR-HND2-004

手部(右左共通) 部品図 3

番号	部品名	材質・仕様	個数	重量	備考
HND 205	先端部下部材	A1050	2	**	
HND 206	スペーサー	プラスチック	4	**	
HND 207	テボグリップ	アズワン D1	2	**	

HND205

t=2mm

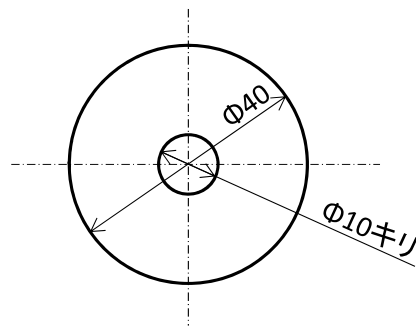


HND07



HND06

t=0.5mm



図番	UR-HND2-004	図名	うどんロボット 手部(右左共通) 部品図 4
作成	石原 秀則	情報	香川大学創造工学部 香川県高松市林町2217-20