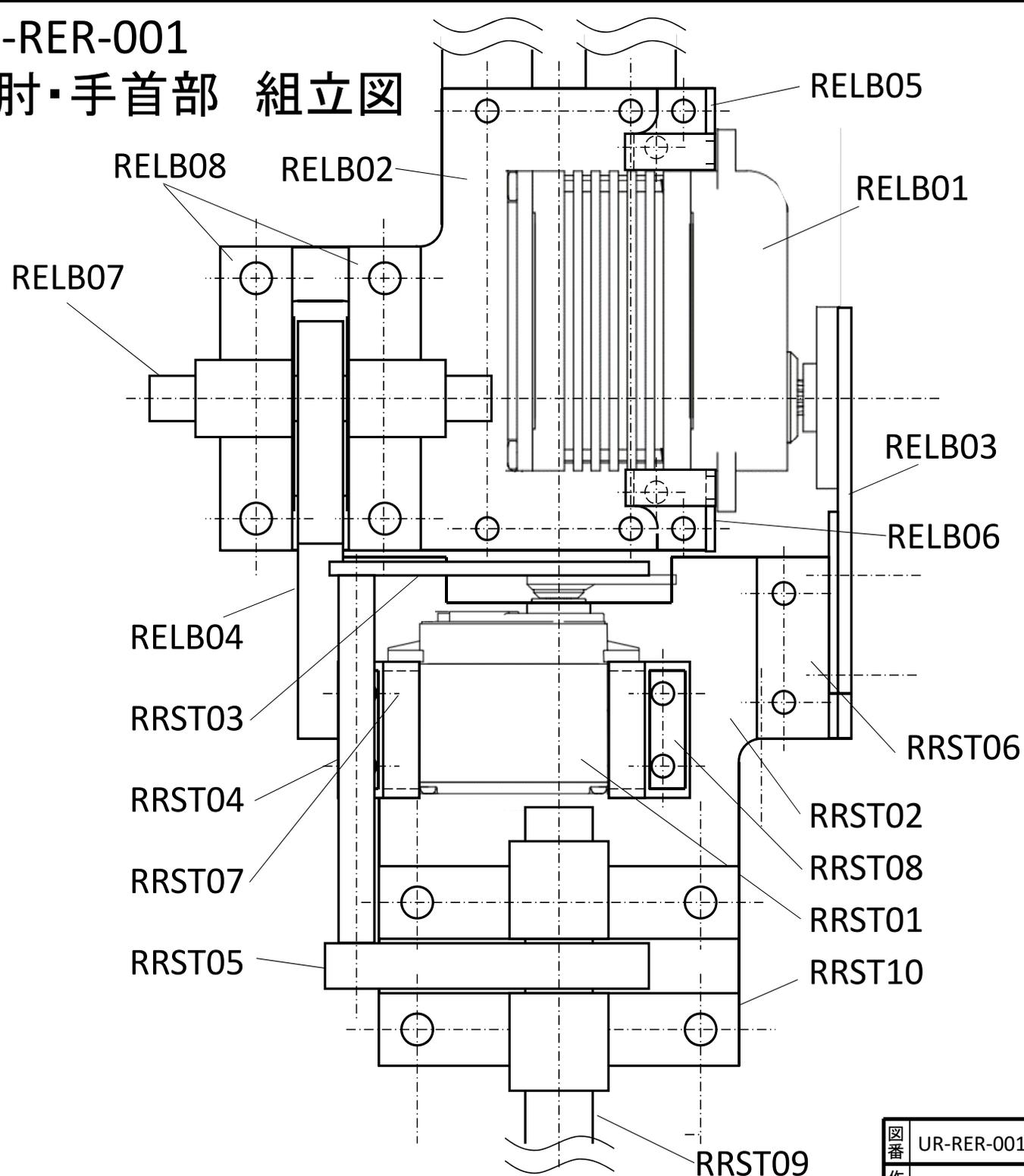


UR-RER-001

右肘・手首部 組立図



番号	部品名	材質・仕様	個数	重量	図面番号
RELB01	右肘部モータ Hitech HS-1005SGT	100.0kg.cm	1	227	COM-001
RELB02	右肘部ベース	A6063S	1	**	
RELB03	右肘部ジョイント1	A1100	1	**	
RELB04	右肘部ジョイント2	A1050	1	**	
RELB05	右肘部モータホルダー1	A1050	1	**	
RELB06	右肘部モータホルダー2	A1050	1	**	
RELB07	右肘部シャフト	SUS304	1	**	
RELB08	右肘部シャフトホルダー	M2×1.5mm	2	**	
RRST01	右手首部モータ	M2×1.5mm	1	**	
RRST02	右手首部ベース	A1050	1	**	RRST-001
RRST03	右手首部ジョイント1	A1050	1	**	RRST-002
RRST04	右手首部ジョイント2	A1050	1	**	RRST-002
RRST05	右手首部ジョイント3	A1050	1	**	RRST-002
RRST06	右手首部ジョイント4	A1050	1	**	RRST-002
RRST07	右手首部モータホルダー1	A1050	1	**	RRST-003
RRST08	右手首部モータホルダー2	A1050	1	**	RRST-003
RRST09	右手首部シャフト	SUS304	1	**	RRST-003
RRST10	右手首部シャフトホルダー	PBRX15	2	**	COM-004

図番	UR-RER-001	図名	うどんロボット 右肘・手首部 組立図
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