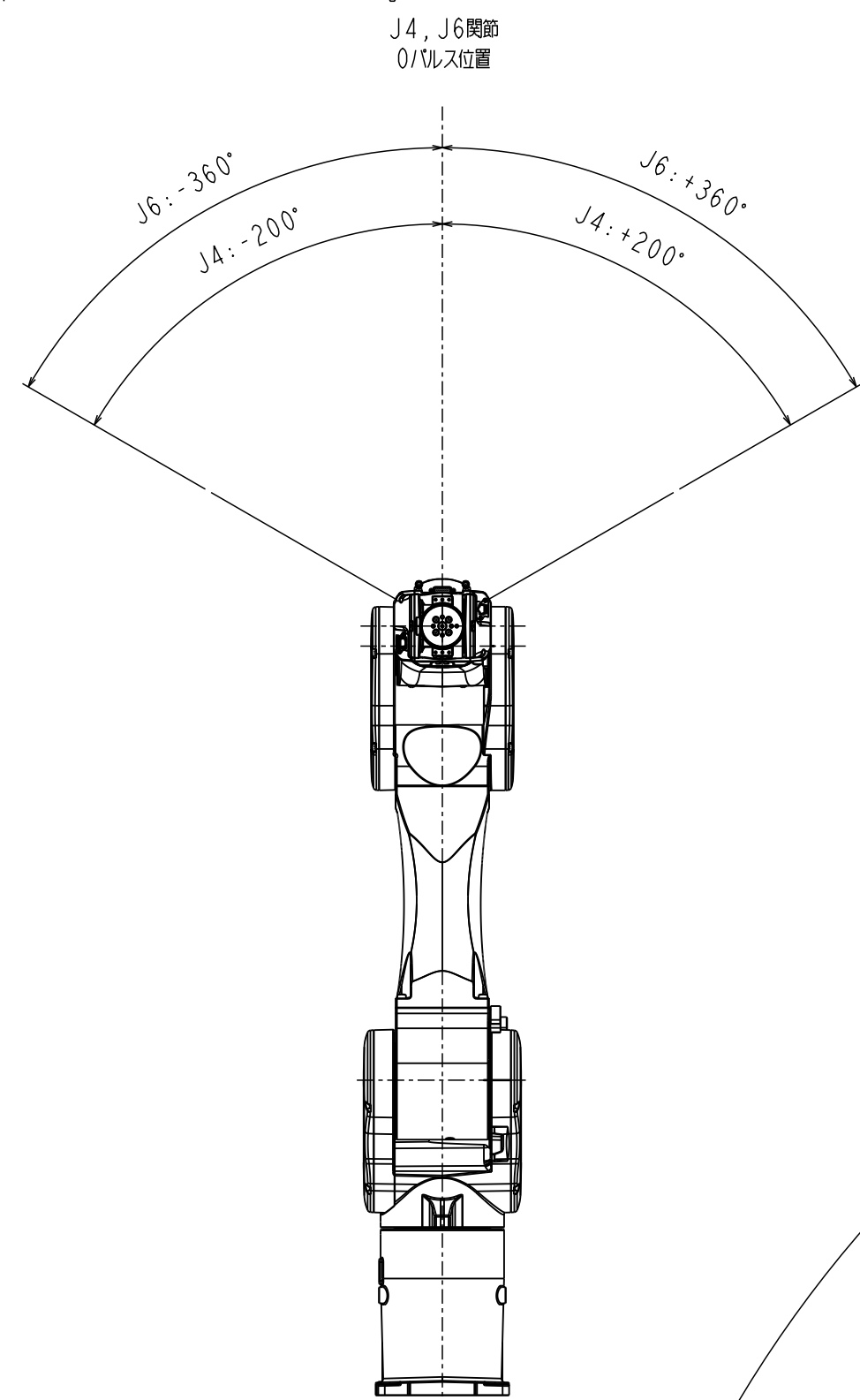


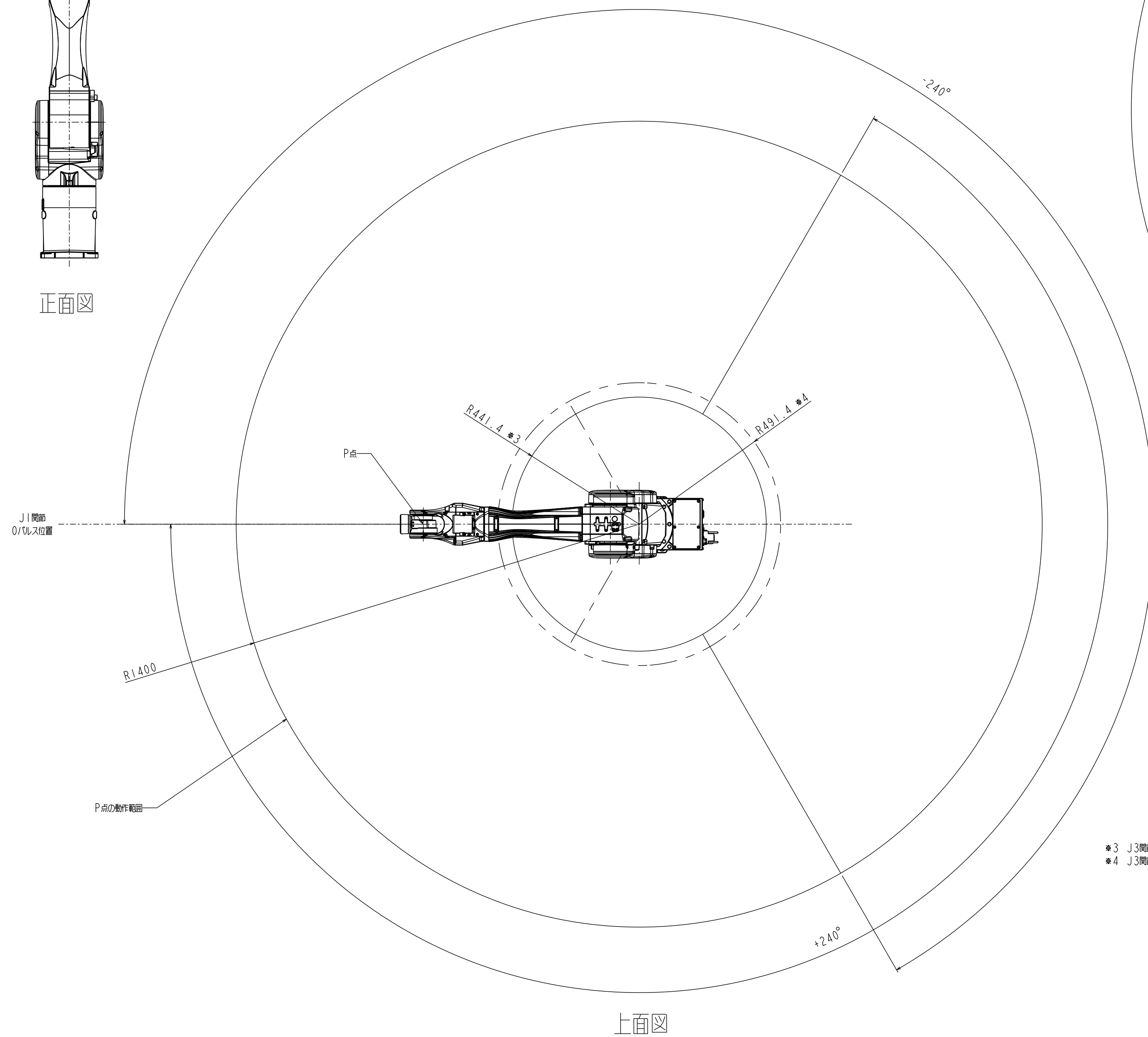
	角度	pulse
J1 関節 (旋回)	$\pm 240^{\circ}$	$\pm 15736800 \text{ pulse}$
J2 関節 (下腕振)	$-135^{\circ}, +55^{\circ} (190^{\circ})$	$-10616940 \text{ pulse}, +4325420 \text{ pulse}$
J3 関節 (上腕振)	$-61^{\circ}, +202^{\circ} (263^{\circ})$	$-3997696 \text{ pulse}, +13238272 \text{ pulse}$
J4 関節 (手首旋)	$\pm 200^{\circ}$	$\pm 5461400 \text{ pulse}$
J5 関節 (手首振)	$\pm 135^{\circ}$	$\pm 3932280 \text{ pulse}$
J6 旋回 (手首回転)	$\pm 360^{\circ}$	$\pm 6553800 \text{ pulse}$

*本圖、全軸0pulse位置姿勢

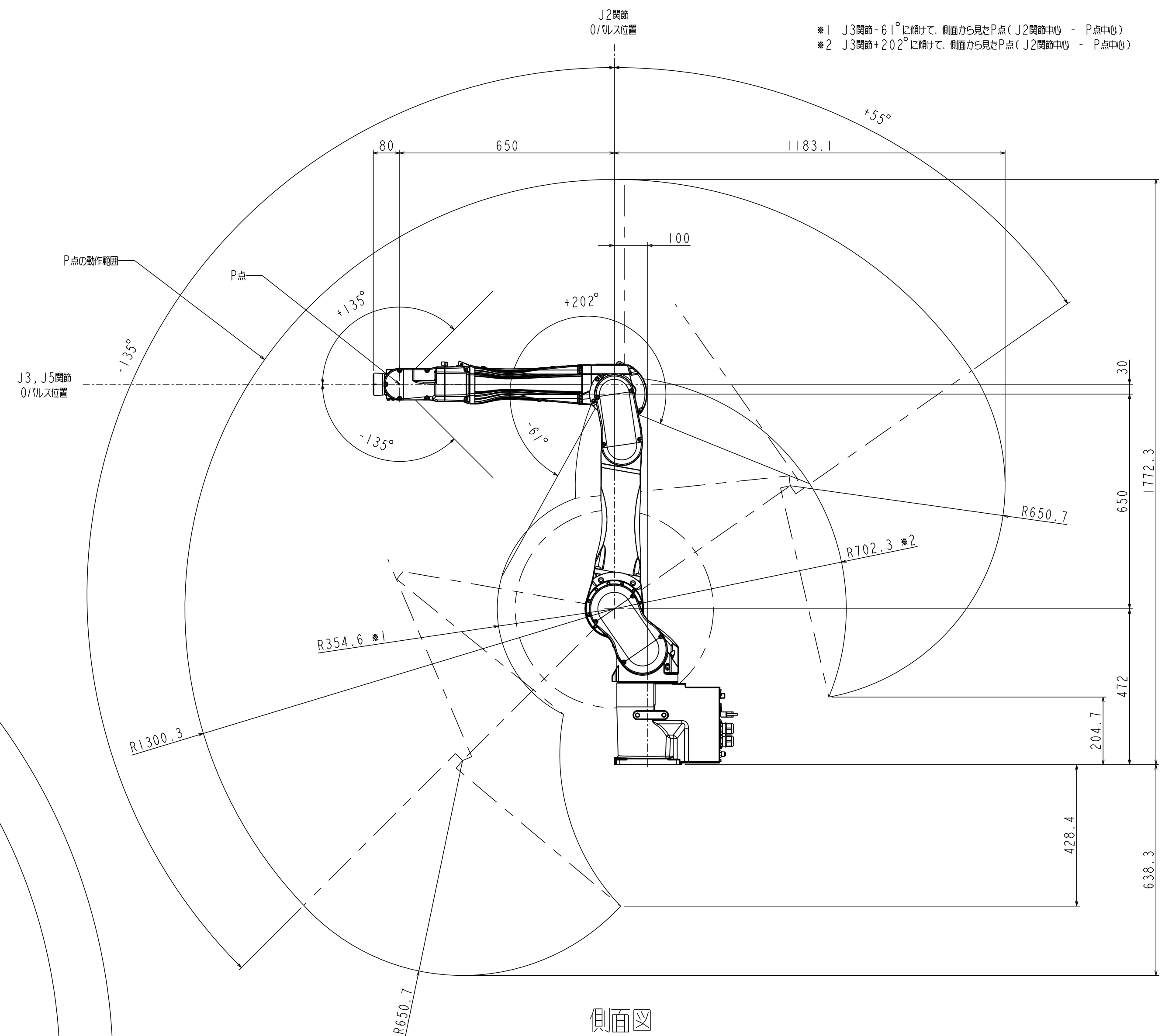
NOTE : ° = degree



正面図



上面图



側面図

- *1 J3関節-61°に傾けて、側面から見たP点(J2関節中心 - P点中心)
*2 J3関節+202°に傾けて、側面から見たP点(J2関節中心 - P点中心)

- ※3 J3関節-61°に傾けて、上部から見たP点位置(J1関節中心 - P点中心)
 ※4 J3関節+202°に傾けて、上部から見たP点位置(J1関節中心 - P点中心)

[illegible]