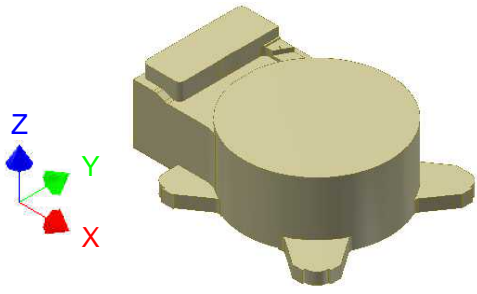
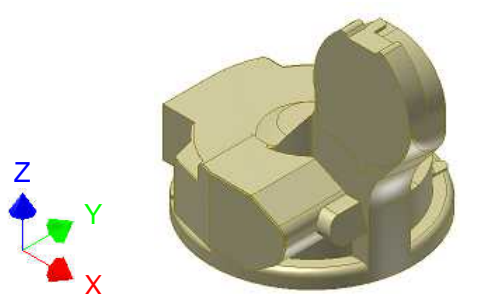
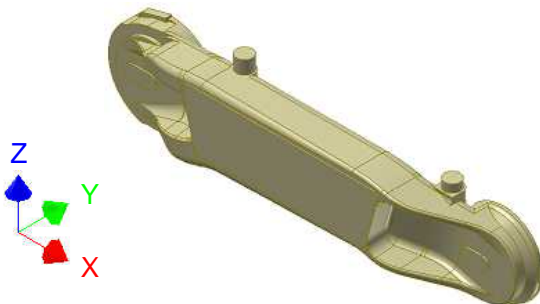
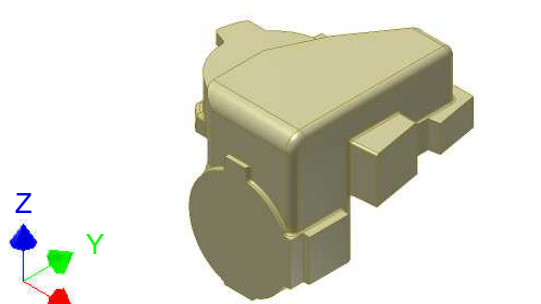

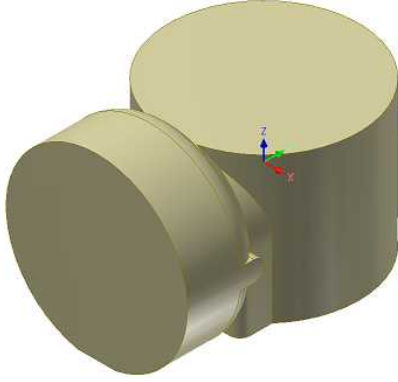
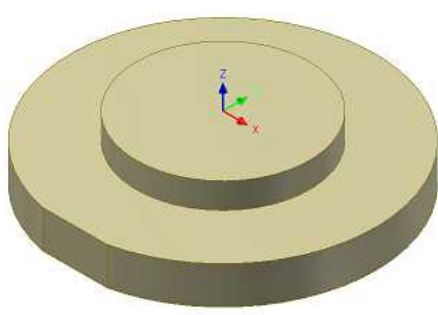


Base		Link1	
			
原点：ロボット取付中心		原点：ロボット取付中心	
Link2		Link3	
			
原点：ロボットセンタと J2 回転中心の交わる点		原点：ロボットセンタと J3 回転中心の交わる点	
Link4		Link5	Link6
			
原点：J4 軸と J5 軸交わる点		原点：J4 軸と J5 軸交わる点	原点：ツール取付面と J6 軸の交点

