

※本図、全軸0pulse位置姿勢



- △※6 UL仕様は±160

- ※1 J3関節-51°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+225°に傾けて、側面から見たP点(J2関節中心 - P点中心)

111