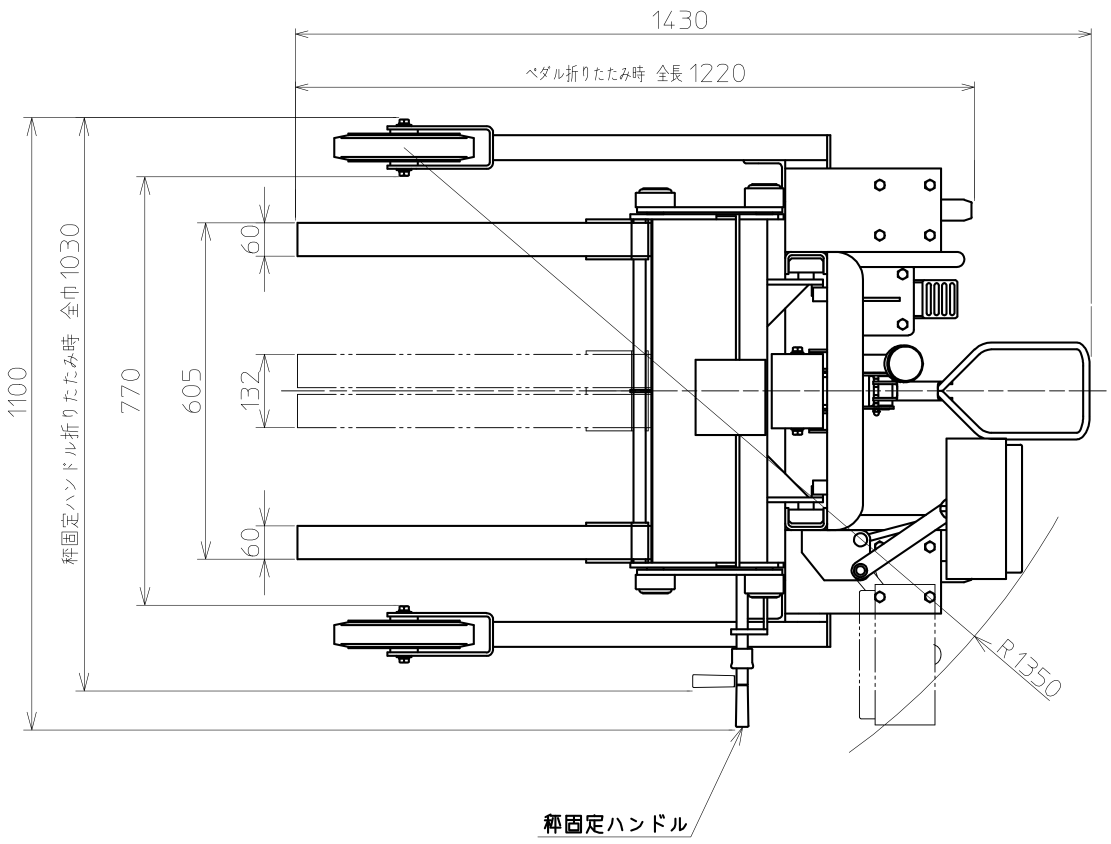
符号	理由	実施期日	訂正期日	訂正者

図面訂正

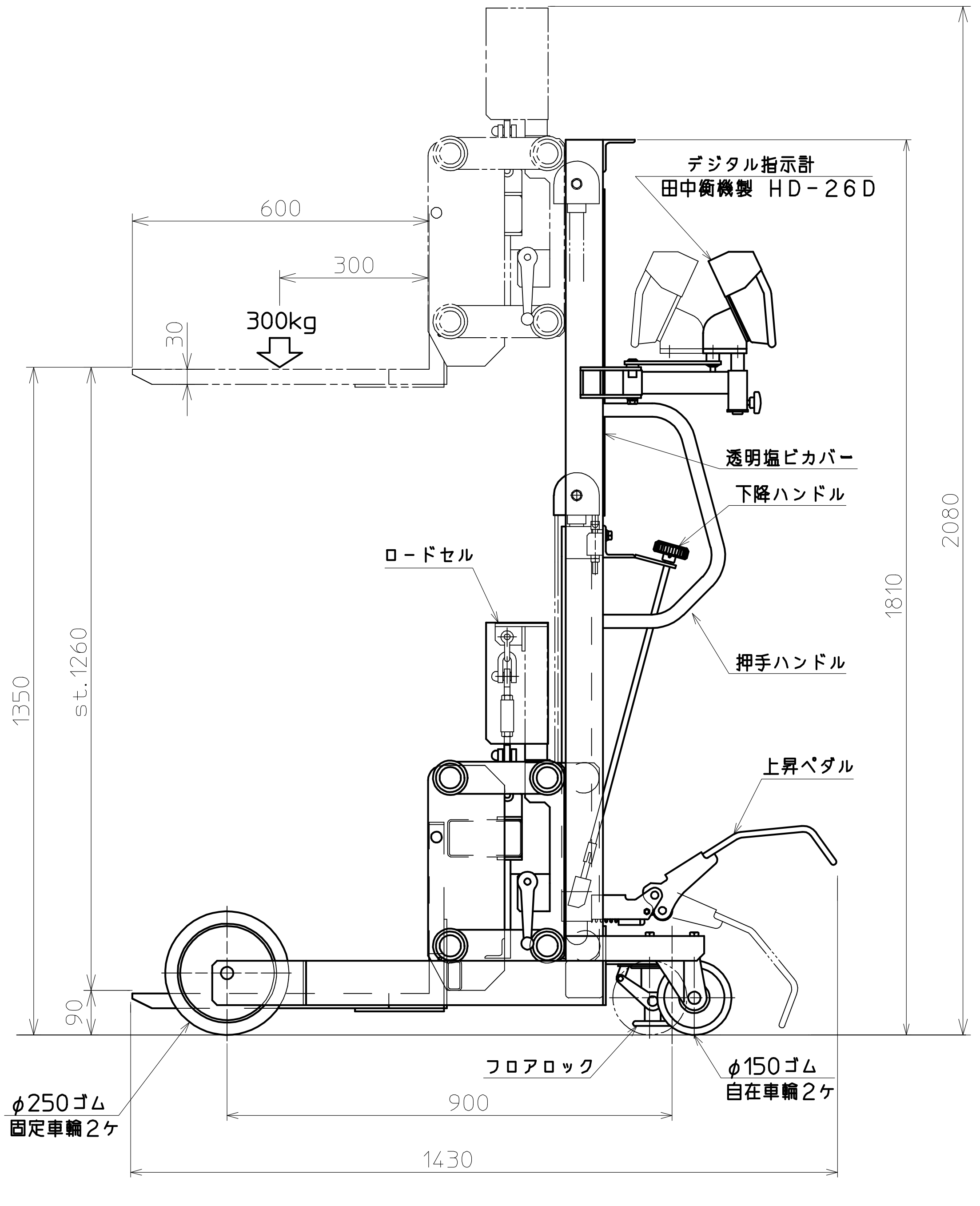
三角法


1430
ペダル折りたたみ時 全長1220
1100
秤固定ハンドル折りたたみ時 全巾1030
770
605
60
132
60
R1350
秤固定ハンドル

仕　様	
荷重/秤量	300kg
最小表示	0.2kg
荷重中心	300mm
揚　程	1260mm
フォーク高さ	90～1350mm
前輪内巾	770mm
全　巾	1100mm
レバー折りたたみ時全巾	1030mm
全　長	1430mm
ペダル折りたたみ時全長	1220mm
全　高	1810mm
最大リフト時全高	2080mm
前　輪	φ250ゴム固定車輪2ケ
後　輪	φ150ゴム自在車輪2ケ
足踏操作力	約30kg
足踏操作回数	約55回
足踏操作1回リフト量	約23mm

ロードセル電源

乾電池単2形6本指示計
ケース内に内蔵　又ハ
AC-100Vアダプター使用


600
300
300kg
30
デジタル指示計
田中衡機製　HD-26D
透明塩ビカバー
下降ハンドル
ロードセル
押手ハンドル
上昇ペダル
2080
1810
1350
st.1260
90
フロアロック
φ150ゴム
自在車輪2ケ
φ250ゴム
固定車輪2ケ
900
1430

符号	品名	材質	寸法	員数	重量	図番

大阪タイユー

承認	部長 2010/06/21 田林	検図	部長 2010/06/21 田林	製図	10.06.21. シンドウ
機名	ロボッター RXL-T	尺度	1/10	親図番	
図名	外形図	図番	01311 0003-00	元図	

寸法公差記入ない場合はJIS B 0405 普通寸法公差に準ずる