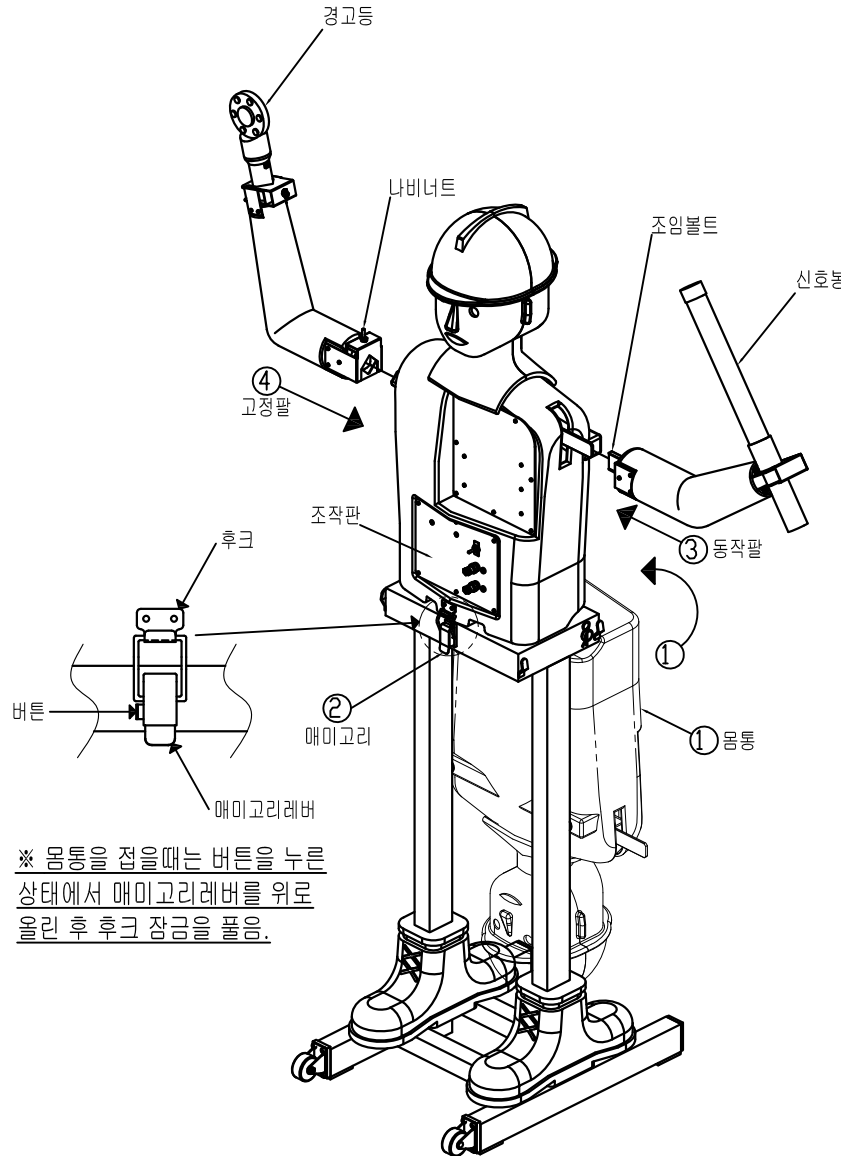
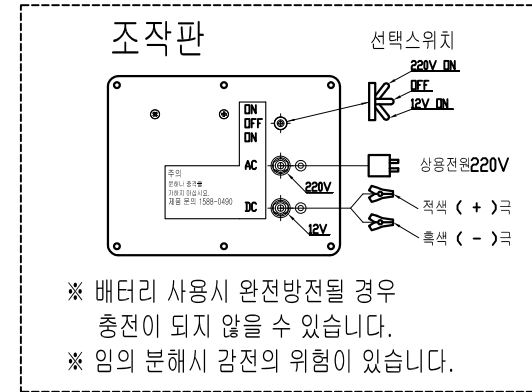


이동 및 보관시



※ 몸통을 접을때는 버튼을 누른 상태에서 매이고리레버를 위로 올린 후 후크 잠금을 풀음.

설치시



사용 설명서

- ①번 몸통을 180도 회전시켜 세운 후 ②번 매이고리를 몸통 후크에 체결한다.
- ③번 동작팔을 몸통에 끼운 후 조임볼트를 조인다.
- ④번 고정팔을 몸통에 끼운 후 나비너트를 조인다.
- 사용에 알맞는 전원(AC220V 또는 DC12V)을 연결 후 선택스위치를 작동시킨다.
- 해체는 역순이며 몸통을 접을시에는 몸통에 충격이 가지 않도록 접는다.
- 해체 후 ③, ④번 팔을 ⑤번 고무밴드로 몸통에 고정시킨다.

※ 주의사항

- 1회 작동시 12시간을 초과하지 않도록 사용하십시오.
- ③번 동작팔에는 반드시 신호봉을 장착 후 작동을 시켜야하며, 신호봉 외에 다른물체를 추가 장착하지 마십시오.
- 배터리 사용시 완전 방전되면 재충전이 되지 않을수있습니다.
- 제품 분해시 A/S가 되지 않을 수 있습니다.

문의전화 : 1588-0490

TOLERANCE	DATE : 2010.6.24	MATERIAL	SCALE 1 / 10
	DESIGN	TITLE 사용설명서	SHEET
	CHECK	안전유도로봇 Ver.2	1
	APP'D	DWG NO.	SHEETS