

เอกสารตรวจสอบเพื่อการสั่งซื้อ

* โปรดระบุข้อมูลลูกค้าอย่างละเอียด เพื่อลงทะเบียน เมื่อทำแบบเสนอลูกค้า

แบบใช้ซ้ำ	ชื่อบริษัท				ประเภทกิจการ		
	ที่อยู่						
	ตำแหน่ง				ชื่อผู้รับผิดชอบ		
	T E L		F A X		e - m a i l		

รายละเอียดสินค้าที่จะส่ง	ชื่องาน				วัตถุประสงค์			
	น้ำหนักโหลดสูงสุด				ก.ก.	จำนวนผู้ยก	จำนวนจุดยก	
	ขนาดภายนอก	Max	ความกว้าง	ม.ม.	ความยาว	ม.ม.	ความสูง	ม.ม.
		Min	ความกว้าง	ม.ม.	ความยาว	ม.ม.	ความสูง	ม.ม.
	วิธีการที่ต้องการ	ตะขอ • หยิบจับ • ดูด • อื่นๆ			แบบรูปร่างของสิ่งที่จะเคลื่อนย้าย			
	หมายเหตุ:หากสิ่งที่จะเคลื่อนย้ายเป็นกล่องลังหรือถุงกระดาษ ทางบริษัทมีความจำเป็นต้องขอยืมมา เพื่อตรวจสอบการดูด							
	ระยะในการเคลื่อนย้าย	แนวตั้ง						
แนวราบ				ม.ม.				

ขอแจ้งการติดตั้ง	ความสูงเพดาน	จาก F.L	ม.ม.	มีเครื่องผลิตลมหรือไม่	ไม่มี • มี	Mpa (ก.ก./ซม. ²)
	สี	สีมาตรฐาน มันเซลล์ (Munsell) #6.25PB5-10			ระบุสี ()	
	ต้องการให้ติดตั้งหรือไม่	ต้องการ • ไม่ต้องการ				
	กำหนดการสั่งซื้อ					
	เครื่องจักรที่ใช้ในการเคลื่อนย้ายสิ่งของเมื่อสั่งซื้อ	ไม่มี • โฟล์กลิฟท์ • เครื่องยก • รอก • เครน				
	รุ่นบอดีที่ต้องการ					

ระบุรุ่นบอดี

D50-L-14-G

วิธีการติดตั้ง	
P : ชนิดติดตั้งกับพื้น	N : ชนิดไร้เสา
D : ชนิดติดตั้งแบบฐาน	J : ชนิด 1 แกนหมุน
W : ชนิดติดตั้งกับ เสา	T : ชนิด ไม่หมุน
Z : ชนิดแขวนเพดาน	MZ : ชนิดมอเตอร์หมุนบนเพดาน

*ไม่มี Z,D และ 200 ประเภท

ประสิทธิภาพในการยก
50 : 50 ก.ก.
100 : 100 ก.ก.
200 : 200 ก.ก.

ความยาวแขน
S : แขนสั้น
L : แขนยาว

*200 ประเภท L เพียง

ระยะในการยกขึ้นลง
14 : 1400 ม.ม.
18 : 1800 ม.ม.

ระบบส่วนปฏิบัติงาน
G : การควบคุมการจับ
V : คันโยกาวาล์
B : การควบคุมความสมดุล
P : สวิตช์แบบห้อย

*B,P เป็นตัวเลือก นอกจากนี้ไม่สามารถใช้รวม B และ G และ P



TOBA (THAILAND) CO.,LTD.

1 MD Tower, 8th floor, Room E, Soi Bangna-trad25, Bangna. Bangkok 10260

Phone : 0 2 - 1 8 6 - 4 9 8 0 - 1

Fax : 0 2 - 1 8 6 - 4 9 8 2

e-mail : sales@toba-thailand.com

Hitachi Jûki Sekkei Co.,Ltd.

ช่วยให้งานเคลื่อนย้ายเบาแรง และปลอดภัยยิ่งขึ้น



Mr.Catchman (มิสเตอร์แคชแมน) AirBalancer (เครื่องปรับสมดุลลม) น้ำหนักโหลด 50 ก.ก./ 100 ก.ก./ 200 ก.ก.

แก้ปัญหาที่ยากในการเคลื่อนย้ายได้อย่างรวดเร็ว โดยการปรับ การควบคุมความสมดุลตามเงื่อนไขต่างๆได้อย่างมีประสิทธิภาพ



การเคลื่อนที่ในแนวราบ

D50-S-14-G

Mr.Catchman (มิสเตอร์ แคชแมน) คืออะไร?

การเคลื่อนย้ายสิ่งที่มีน้ำหนักเบา จะช่วยแก้ปัญหาเกี่ยวกับการเคลื่อนย้ายด้วยมนุษย์ที่ใช้แรงไฟฟ้า ซึ่งมีความยุ่งยาก ช้า และก่อให้เกิดอาการปวดหลังได้ Mr.Catchman (มิสเตอร์ แคชแมน) ใช้การเคลื่อนไหวที่ใกล้เคียงกับ “มือมนุษย์” ที่แรงไฟฟ้าไม่สามารถทำได้ จึงทำให้ได้งานที่หลากหลาย และมีประสิทธิภาพยิ่งขึ้น นอกจากนี้ ยังช่วยรักษาสุขภาพของพนักงานอีกด้วย

ตัวจับที่เป็นเอกลักษณ์ ซึ่งตอบสนองกับสิ่งที่จะเคลื่อนย้ายได้หลากหลาย (อุปกรณ์นำเข้านายก)

สามารถผลิตตัวจับที่มีประสิทธิภาพสูงสุดสำหรับสิ่งที่ต้องการจะเคลื่อนย้ายได้อย่างหลากหลาย จากประสบการณ์อันยาวนาน เราปรับข้อเสอและรับออกแบบตัวจับที่เหมาะสมกับเงื่อนไขในการปฏิบัติงานจริงของผู้ใช้ เพื่อให้ได้ประสิทธิภาพสูงสุด ตรงตามความต้องการของลูกค้า (โปรดดูหน้า 7 และ 8)

พลังที่ใช้ในการทำงานหนักๆเป็นเวลานาน

*ทางเลือก:การควบคุมความสมดุล

ตัวอย่างวิธีใช้ ยกเครื่องมือหนักๆ เช่น บล็อคลม ตามปกติ แล้วใช้การควบคุมความสมดุล เพื่อให้อยู่ในสภาพไร้น้ำหนัก ซึ่งจะช่วยให้ปฏิบัติงานนานๆได้อย่างเบามั่น



ชนิดติดตั้งกับเสา

W200-L-18-V

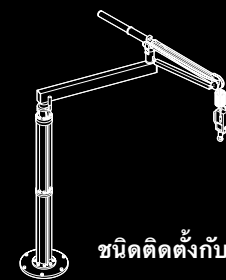


ชนิดติดตั้งกับพื้น

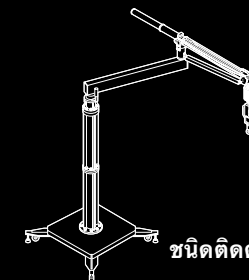
P100-L-18-B

มีให้เลือกครบครันตามการใช้งานที่หลากหลาย

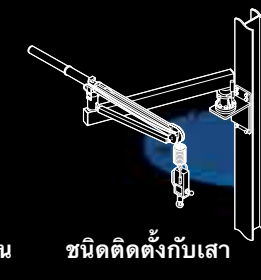
มีอุปกรณ์ติดตั้งบอดี้ รวม 8 รูปแบบ เพื่อให้อดรับกับการใช้งานในทุกรูปแบบ และสำหรับชนิด 50 ก.ก. และ 100 ก.ก. มีแบบแขนสั้น และแขนยาว ให้เลือก (โปรดเลือกรูปแบบต่างๆได้ในหน้าสุดท้ายของแคตตาล็อก)



ชนิดติดตั้งกับพื้น



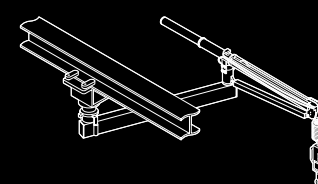
ชนิดติดตั้งแบบฐาน



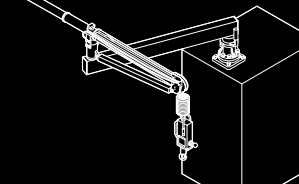
ชนิดติดตั้งกับเสา



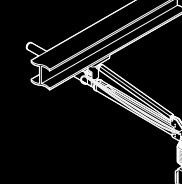
ชนิดมอเตอร์หมุนบนเพดาน



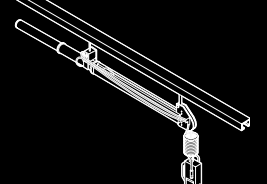
ชนิดแขวนเพดาน



ชนิดไร้สาย



ชนิด 1 แกนหมุน



ชนิดไม่หมุน

ทำงานด้วยแขนเดียว และ ลูกสูบ ขึ้นลง ระยะกว้าง

ซึ่งออกแบบมาเพื่อความปลอดภัยอย่างไรที่ดี! Mr.Catchman

รัศมีในการหมุน

1. ระบบป้องกันการหล่น

การเคลื่อนที่ในแนวราบ

2. ระบบป้องกันลมพุ่งออกมา

เบรคปรับแรงหมุน

การหมุนอย่างอิสระ

การหมุนอย่างอิสระ 3. ถังเก็บลม

คุณลักษณะเด่น ข้อดี

1. ด้วยการเคลื่อนไหว (โปรดเลือกการควบคุมการจับ¹⁾) เหมือนมือมนุษย์ ที่หาไม่ได้ในแขนไฟฟ้า จึงช่วยลดระยะเวลาในการเคลื่อนย้ายให้สั้นลง สามารถปรับเปลี่ยนความเร็วในการขึ้นลง ตามการจับสิ่งของ และ ควบคุมความเร็วตามกำลังที่เพิ่มขึ้นหรือลดลงได้ด้วย
2. สามารถปรับเปลี่ยนตัวจับ (อุปกรณ์นำแนวก) ตามลมได้อย่างหลากหลาย
3. ติดตามความกดอากาศ จึงไม่มีผลใดๆต่อสิ่งที่จะเคลื่อนย้าย โดยใช้การดูน้ำหนักของสิ่งนั้น เช่น มือดูด จึงเคลื่อนย้ายสิ่งของได้อย่างปลอดภัยยิ่งขึ้น
4. กำหนดความเร็วในการเคลื่อนขึ้นลงด้วยลมได้อย่างง่ายดาย (โปรดเลือกฟังก์ชันคันโยกวาล์ว²⁾)
5. ไม่ใช้ไฟฟ้า จึงป้องกันการระเบิด และสามารถใช้ได้ในพื้นที่อันตรายได้
6. ด้วยฟังก์ชันควบคุมความสมดุล³⁾ (ทางเลือก) จึงเคลื่อนย้ายสิ่งของขึ้นลงได้อย่างเบาแรง ตามทิศทางที่มีองศาจับ จึงสามารถบังคับทิศทางที่ต้องการวางได้อย่างแม่นยำ
7. ยกเครื่องมือที่มีน้ำหนักมาก (เช่น เครื่องขัดทราย) รับน้ำหนักได้ตั้งแต่ 0 ก.ก. ถึงน้ำหนักสูงสุดที่ระบุไว้ แล้วตั้งการควบคุมสมดุล³⁾ (ทางเลือก) จึงสามารถเคลื่อนย้ายสิ่งของขึ้นลงได้อย่างเบาแรง
8. หากใช้แขนไฟฟ้า ซึ่งทำให้ฝุ่นฟุ้ง และทำให้ฝุ่นเกาะกับสิ่งที่จะเคลื่อนย้าย แต่เรามีกันชนชนิดลม จึงไม่ทำให้ฝุ่นฟุ้งเกาะกับสิ่งที่จะเคลื่อนย้าย ช่วยป้องกันการฟุ้งกระจายของฝุ่น

สิ่งที่ต่างจากเครื่องปรับความสมดุลของบริษัทอื่นๆ

1. เพราะเป็นแบบสายแขน จึงสามารถใช้กับสิ่งของที่มีน้ำหนักไม่เท่ากันได้ โดยหนีบจับสิ่งที่จะเคลื่อนย้ายด้านหนึ่ง แล้วหย่อนอีกด้านหนึ่งลง เหมือนแบบแขนจับได้ แต่ในความเป็นจริง 80 - 90% ของงานเคลื่อนย้าย ไม่ได้มีรูปแบบเช่นนั้น และแบบสายก็สามารถพลิกสิ่งที่จะเคลื่อนย้ายได้ ดังนั้น การใช้แบบสาย จึงช่วยรักษาความสมดุลได้อย่างดี โดยใช้ต้นทุนต่ำอีกด้วย
2. ด้วยโครงสร้างที่ไม่ซับซ้อน และสามารถติดตั้งได้หลากหลายรูปแบบ นอกจากนี้ โครงสร้างของแบบแขน จะหมุนได้ในแกนนอน จึงสามารถติดตั้งได้แม้ในที่ที่เพดานต่ำ และจับสิ่งที่ต้องการเคลื่อนย้ายได้ด้วยมือข้างเดียว (โปรดเลือกการควบคุมการจับ¹⁾)
3. ควบคุมการเคลื่อนย้ายแบบขึ้นลง และจับสิ่งที่ต้องการเคลื่อนย้ายได้ด้วยมือข้างเดียว (โปรดเลือกการควบคุมการจับ¹⁾)
4. ออกแบบมาเพื่อให้ติดตั้งได้อย่างง่ายดาย ในราคาถูก (โปรดดูวิธีติดตั้ง <http://www.hitachi-juki.com/03products/pdf/suetsuke.pdf>)

ฟังก์ชัน (สามารถเลือกได้)



¹การควบคุมการจับ



²คันโยกวาล์ว

ปลอดภัยไม่เหมือนใคร

1. ระบบป้องกันการหล่น (PAT) หากระหว่างที่สิ่งที่จะเคลื่อนย้ายลอยอยู่ แล้วท่อลมเกิดขาด ทำให้อากาศที่อยู่ภายในกระบอกสูบถูกปล่อยออก ระบบป้องกันการหล่นจะทำงานโดยอัตโนมัติ โดยเครื่องจะค่อยๆ เคลื่อนสิ่งนั้นลงพื้นด้วยความเร็ว 1 เมตร / นาที
2. ระบบป้องกันลมพุ่งออกมา (PAT) หากระหว่างที่สิ่งที่จะเคลื่อนย้ายลอยอยู่ แล้วสลิงเกิดหลวม ทำให้อากาศที่อยู่ภายในพุ่งออกมา ระบบจะล๊อคไม่ให้เกิน 10 ซม. หากความเร็วพุ่งขึ้นเกินที่กำหนดไว้

การหมุนอย่างอิสระ

วาล์วลดความดัน

เกววัดความดัน

ทางเลือก (ฟังก์ชัน)



³การควบคุมความสมดุล



สวิชต์แบบห้อย

3. ฟังก์ชันขณะไฟฟ้าดับ

เพราะมีถังเก็บลมไว้ในเสาและแขน ซึ่งสามารถเก็บพลังงานไว้ใช้ในยามไฟฟ้าดับได้หลายครั้ง (จำนวนครั้งขึ้นกับน้ำหนักและปริมาณสิ่งของที่จะเคลื่อนย้าย)

4. ป้องกันการระเบิด

เป็นโครงสร้างที่ไม่ใช้ไฟฟ้า ใช้เพียงลมในการเคลื่อนย้าย จึงไม่มีการเชื่อมระหว่างโลหะ ดังนั้น จึงสามารถเคลื่อนย้ายวัตถุอันตราย และยังใช้ในสภาพแวดล้อมที่มีฝุ่นมากได้ด้วย

5. ออกแบบทางสลับเปลี่ยนฝั่งตัวจับ

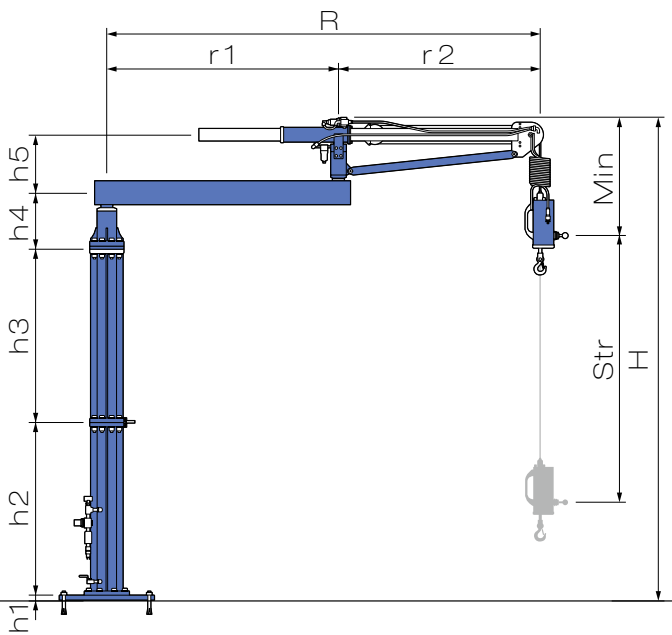
ตัวอย่าง) หากไฟฟ้าดับ จะหยุดส่งลม การดูดและปล่อยที่ใช้แรงบีบอัดลมจะทำงาน และอาจทำให้ สิ่งที่กำลังเคลื่อนย้ายหล่นลงมาได้ แต่เครื่องถูกออกแบบมา ตามการปล่อยลมเมื่อแรงบีบอัดลมลดลง 1 ระดับ โดยให้ ทางสลับเปลี่ยนนั้นค่อยๆวางสิ่งที่กำลังเคลื่อนย้ายลงมาจากที่พื้น ก่อนจะใช้ลมสูญญากาศ

ใช้ในสถานที่แบบใดได้บ้าง?

ใช้ได้ทุกสถานที่ที่มีการเคลื่อนย้ายสิ่งของ และมักใช้ในโรงงานที่ผลิตสินค้าจำนวนมากๆ ในทุกวงการ ไม่ว่าจะเป็น ยานยนต์ เหล็ก ต่อเรือ ผลิตไฟฟ้า เครื่องใช้ไฟฟ้า เวชภัณฑ์ อาหาร สารกึ่งตัวนำ และภาคการเกษตร (โปรดดูตัวอย่างการนำไปใช้ในหน้า 9 และ 10)

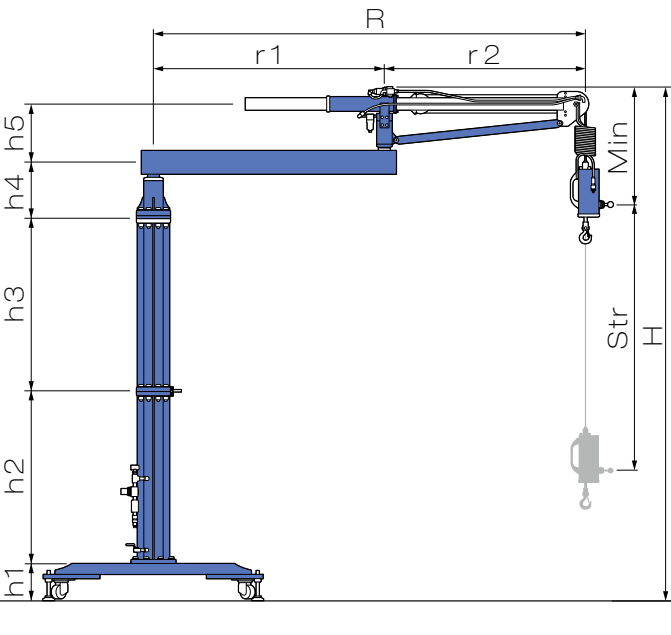
ขนาดให้ดูในรูป

P ชนิดติดตั้งกับพื้น



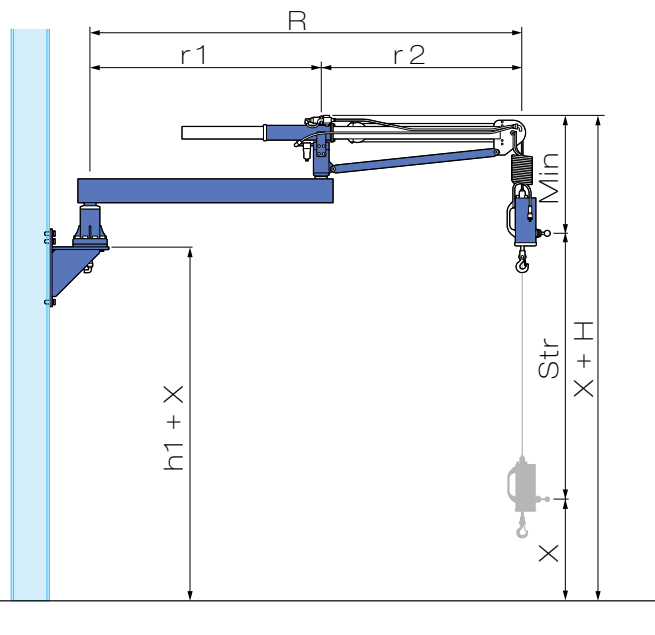
	H	h1	h2	h3	h4	h5	R	r1	r2	Str	Min
50ก.สั่น	2535	22	910	910	297	306	2280	1220	1060	1400	600
50ก.ยาว	2535	22	910	910	297	306	3000	1600	1400	1800	600
100ก.สั่น	2545	25	875	800	348	393	2500	1340	1160	1400	600
100ก.ยาว	2545	25	875	800	348	393	3000	1600	1400	1800	600
200ก.ยาว	3715	25	1100	1100	382	451	3053	1600	1453	1800	770

D ชนิดติดตั้งแบบฐาน



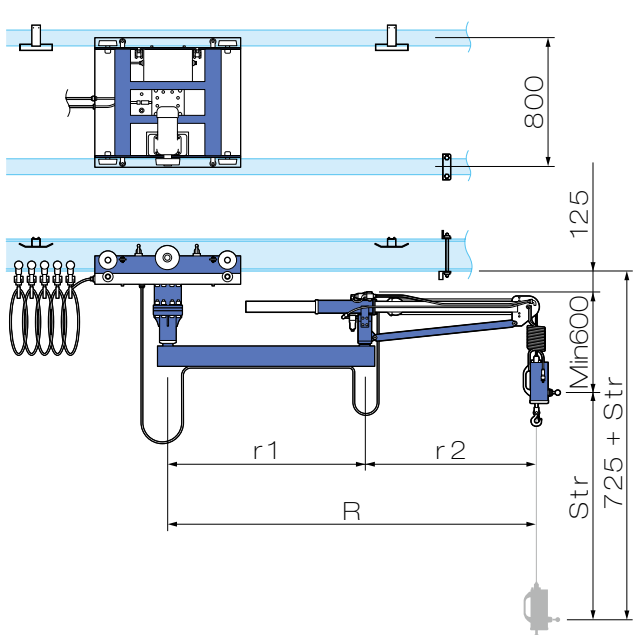
	H	h1	h2	h3	h4	h5	R	r1	r2	Str	Min
50ก.สั่น	2710	197	910	910	297	306	2280	1220	1060	1400	600
50ก.ยาว	2710	197	910	910	297	306	3000	1600	1400	1800	600
100ก.สั่น	2737	217	875	800	348	393	2500	1340	1160	1400	600
100ก.ยาว	2737	217	875	800	348	393	3000	1600	1400	1800	600
200ก.ยาว	3396	245	1100	1100	382	451	3053	1600	1453	1800	770

W ชนิดติดตั้งกับเสา



	H	h1	R	r1	r2	Str	Min
50ก.สั่น	2000	1328	2280	1220	1060	1400	600
50ก.ยาว	2400	1728	3000	1600	1400	1800	600
100ก.สั่น	2000	1189	2500	1340	1160	1400	600
100ก.ยาว	2400	1589	3000	1600	1400	1800	600
200ก.ยาว	2778	1827	3053	1600	1453	1800	770

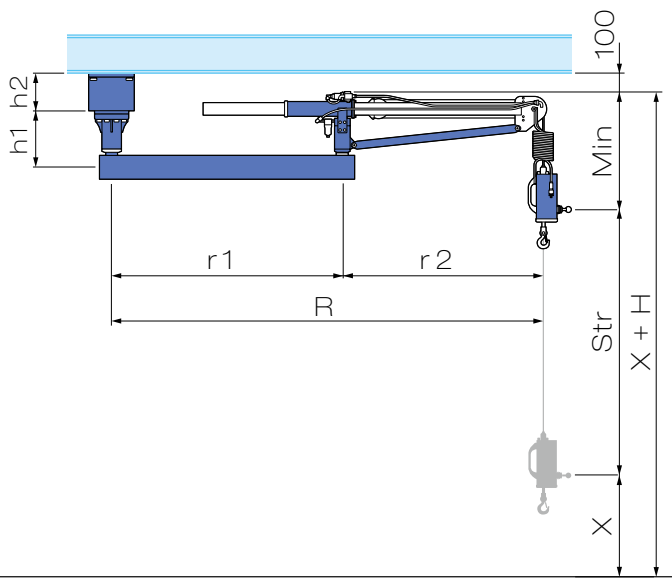
MZ ชนิดมอเตอร์หมุนบนเพดาน



*ลูกค้ารับผิดชอบการติดตั้งวาง (รูปทรงตัว I ขนาด 100×200)

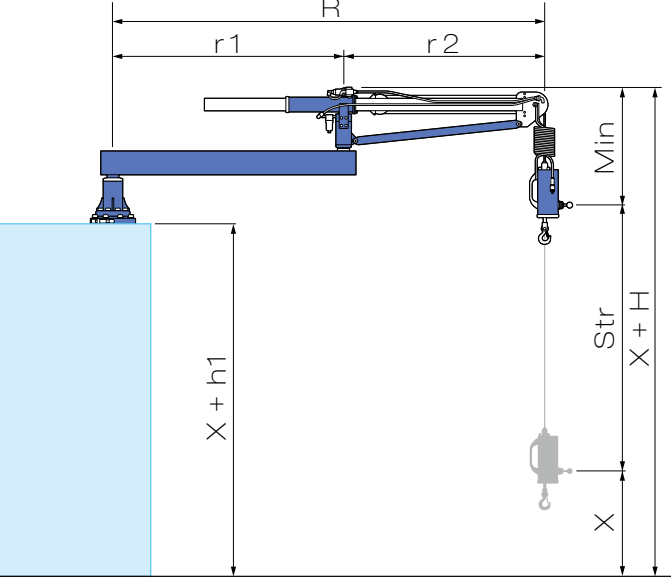
	R	r1	r2	Str
50ก.สั่น	2280	1220	1060	1400
50ก.ยาว	3000	1600	1400	1800
100ก.สั่น	2500	1340	1160	1400
100ก.ยาว	3000	1600	1400	1800

Z ชนิดแขวนเพดาน



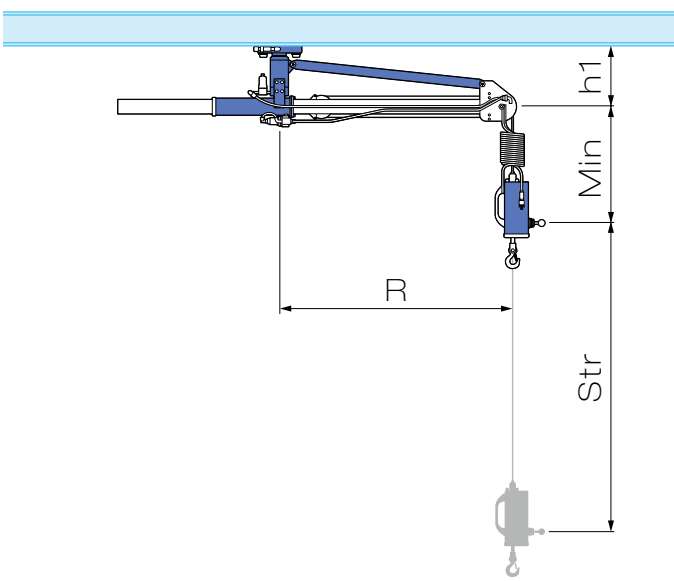
	H	h1	h2	R	r1	r2	Str	Min
50ก.สั่น	2000	297	200	2280	1220	1060	1400	600
50ก.ยาว	2400	297	200	3000	1600	1400	1800	600
100ก.สั่น	2034	348	249	2500	1340	1160	1400	600
100ก.ยาว	2434	348	249	3000	1600	1400	1800	600
200ก.ยาว	2670	382	287	3053	1600	1453	1800	770

N ชนิดไร้สาย



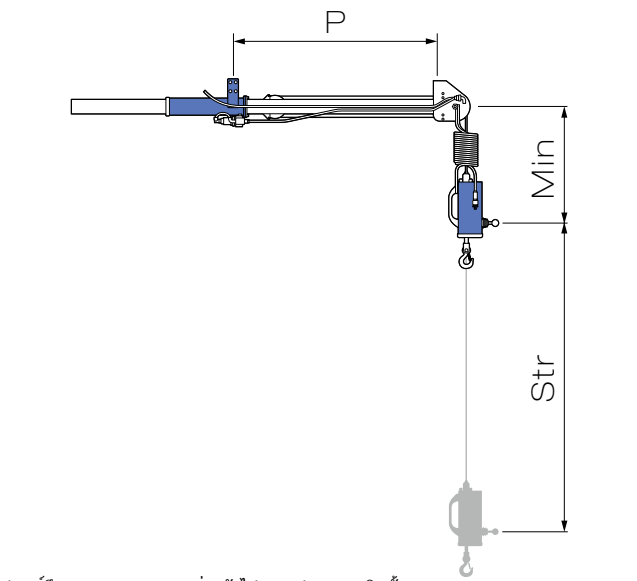
	H	h1	R	r1	r2	Str	Min
50ก.สั่น	2000	1303	2280	1220	1060	1400	600
50ก.ยาว	2400	1703	3000	1600	1400	1800	600
100ก.สั่น	2034	1164	2500	1340	1160	1400	600
100ก.ยาว	2434	1564	3000	1600	1400	1800	600
200ก.ยาว	2670	1826	3053	1600	1453	1800	770

J ชนิด 1 แกนหมุน



	h1	R	Str	Min
50ก.สั่น	275	1220	1400	530
50ก.ยาว	275	1400	1800	530
100ก.สั่น	351	1340	1400	530
100ก.ยาว	351	1400	1800	530
200ก.ยาว	351	1453	1800	700

T ชนิดไม่หมุน



*อุปกรณ์ยึดถูกออกแบบมาแตกต่างกันไปตามรูปแบบการติดตั้ง

	P	Str	Min
50ก.สั่น	926	1400	530
50ก.ยาว	1265	1800	530
100ก.สั่น	971	1400	530
100ก.ยาว	1211	1800	530
200ก.ยาว	1279	1800	700

ขอแนะนำตัวอย่างการนำไปใช้



1

หยิบสินค้าหล่อแบบออกจากกล่องไม้ แล้วนำมาเรียงในไลน์ที่ใช้หุ่นยนต์อัตโนมัติ

โครงสร้าง: บอดี #P50-L-14-G, การควบคุมการจับ, แบบดูดและปล่อย, อุปกรณ์นำแนวยกเคาน์เตอร์ชาฟท์ชุด, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก



3

เคลื่อนย้ายสินค้าในไลน์ประกอบที่บรรจุลงในกล่องแล้ว ไปไว้บนพาเลต

โครงสร้าง: บอดี #D100-18, อุปกรณ์นำแนวยกสำหรับดูดกล่องลังกระดาษ, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก, บีมสัญญาณภาค 2.2 กิโลวัตต์ (พร้อมกล่องเก็บเสียง)



ตัวอย่างการติดตั้งแบบแขวนเพดาน



ตัวอย่างการติดตั้งแบบเคลื่อนที่ตามแนวเพดาน



2

ย้ายมันฝรั่งบดไปไว้ในกล่องที่ไม่มีช่อง

โครงสร้าง: บอดี #D100-L-14-B, การควบคุมความสมดุล, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก



4

เคลื่อนย้ายกล่องบรรจุภัณฑ์จากโกดังไปไว้ในพาเลต

โครงสร้าง: บอดี #D50-S-14-G, การควบคุมการจับ, อุปกรณ์นำแนวยกสำหรับดูดบรรจุภัณฑ์, บีมสัญญาณภาค 1.5 กิโลวัตต์, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก

สามารถชมภาพเคลื่อนไหวได้ที่นี้
(<http://www.hitachi-juki.com/03products/video.html>)



5

เคลื่อนย้ายบีบขนาด 18 ลิตร จากไลน์การขนส่งไปไว้ในพาเลต

โครงสร้าง: บอดี #Z50-S-14-G, การควบคุมการจับ, อุปกรณ์นำแนวยกสำหรับดูดกระป๋อง, แบบดูดและปล่อย, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก



7

หยิบสินค้าหล่อแบบออกจากกล่องไม้ แล้วส่งเข้าเครื่องจักรเพื่อผลิต

โครงสร้าง: บอดี #Z50-S-14-G, การควบคุมการจับ, อุปกรณ์นำแนวยกสำหรับยกเปลารอง, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก



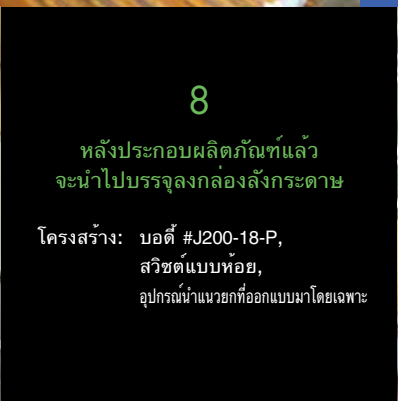
9



6

ยกบาร์เหล็กกลมด้วยแม่เหล็ก ส่งเข้าเครื่องจักรเพื่อผลิต และเอาออกจากเครื่องจักร

โครงสร้าง: บอดี #P50-L-18-B, การควบคุมความสมดุล, ตัวหยุดหมุนแกนหลัก



8

หลังประกอบผลิตภัณฑ์แล้ว จะนำไปบรรจุลงในกล่องลังกระดาษ

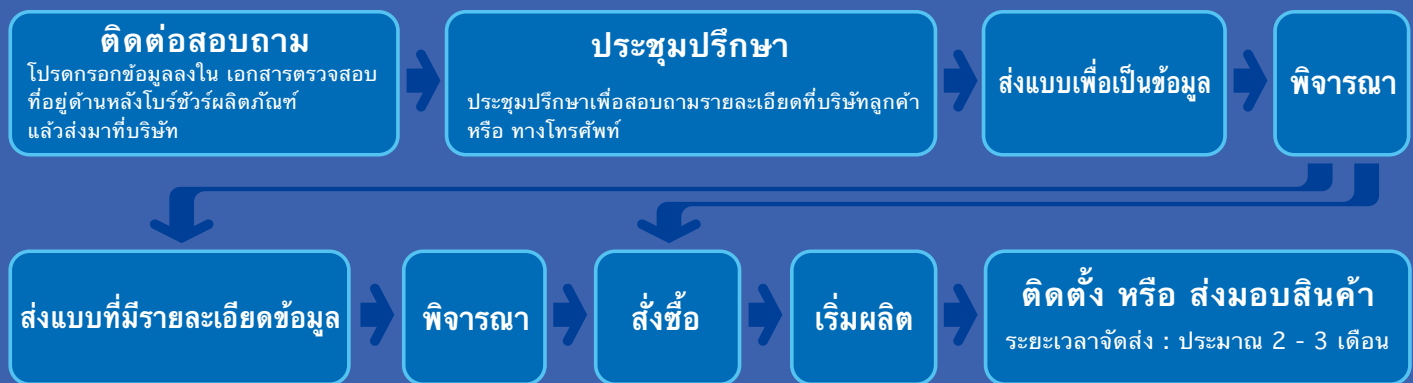
โครงสร้าง: บอดี #J200-18-P, สวิตช์แบบห้อย, อุปกรณ์นำแนวยกที่ออกแบบมาโดยเฉพาะ



6.7

หลายๆโรงงานมั่นใจ ใช้ Mr. Catchman AIR BALANCER
 จวบจนปัจจุบัน

ขั้นตอนการสั่งซื้อ



เกี่ยวกับการติดตั้ง

- โปรดแจ้งวิธีการติดตั้ง และรายละเอียดเกี่ยวกับการจัดส่งให้ชัดเจน
- ไม่สามารถใช้นอกอาคารและในสถานที่ที่มีสภาพแวดล้อมไม่เอื้ออำนวยได้
- โปรดประชุมปรึกษาล่วงหน้า ในกรณีที่เป็นโรงงานผลิตเวชภัณฑ์ ฯลฯ
- โปรดใช้กับแรงดันลมจากเครื่องกำเนิดลม 0.6 – 0.8Mpa (6.1 – 8.1 กก. / ซม.²)
- ลมที่ใช้ต้องสะอาด ไม่มีน้ำหรือน้ำมันปน
- ผิวของพื้นที่ในการติดตั้ง ไม่ว่าจะเป็นพื้นหรือเสา ต้องเรียบ ไม่เป็นหลุมเป็นบ่อ
- หากจะติดตั้งกับตัวยึดติด โปรดติดตั้ง เพื่อให้คอนกรีตมีความแข็งแรงมากพอ
- หากต้องใช้ข้อมูล CAD เพื่อวางเลย์เอาต์การติดตั้ง โปรดแจ้งให้บริษัททราบ
- หากเป็นกล่องลังกระดาษหรือกล่องกระดาษ จะต้องให้บริษัทยืนยันงานที่จะเคลื่อนย้าย เพื่อนำมาตรวจสอบการดูด ว่า ใช้ได้หรือไม่

ข้อควรระวังในการใช้

- ห้ามสัมผัสบริเวณที่กำลังทำงาน
- ห้ามยืนหรือวิ่งไต่สิ่งที่กำลังเคลื่อนย้าย
- หากมีตัวจับ ห้ามใช้ยกสิ่งอื่นใด นอกจากสิ่งที่ใช้เครื่องนี้เคลื่อนย้ายโดยเฉพาะ
- ห้ามใช้ยกสิ่งที่มีน้ำหนักไม่เท่ากัน
- ระหว่างกำลังเคลื่อนย้ายสิ่งของ ห้ามเคลื่อนย้ายฐานเครื่อง
- โปรดใส่เสื้อผ้าที่เหมาะสมในการปฏิบัติงาน
- บริษัทอาจมีการเปลี่ยนแปลงเพื่อพัฒนาเครื่อง โดยที่ไม่ได้แจ้งล่วงหน้า
- ก่อนใช้ โปรดศึกษา “คู่มือการใช้” อย่างละเอียด
- โปรดดูวิธีการดูแลรักษา ใน “คู่มือการใช้”
- ทางบริษัทรับประกันบอดีเป็นเวลา 1 ปีหลังจากสั่งซื้อ