

**日本語**

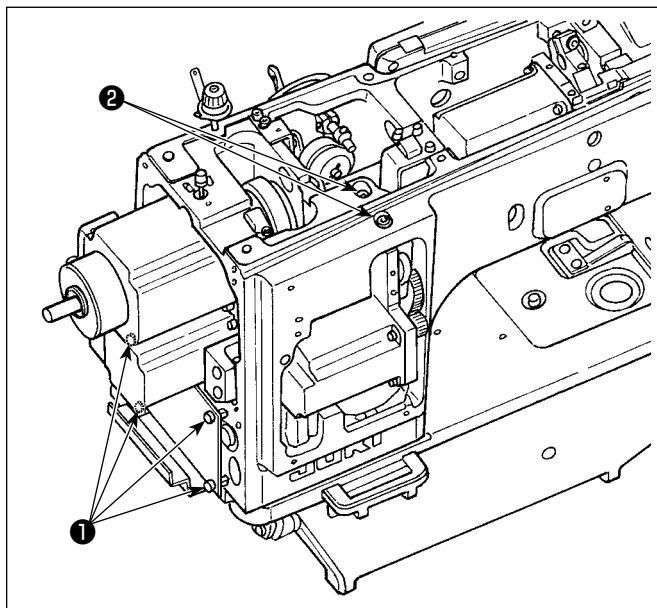
**逆送りレバー（組）  
取扱説明書**

## 逆送りレバー（組） 組み付け手順

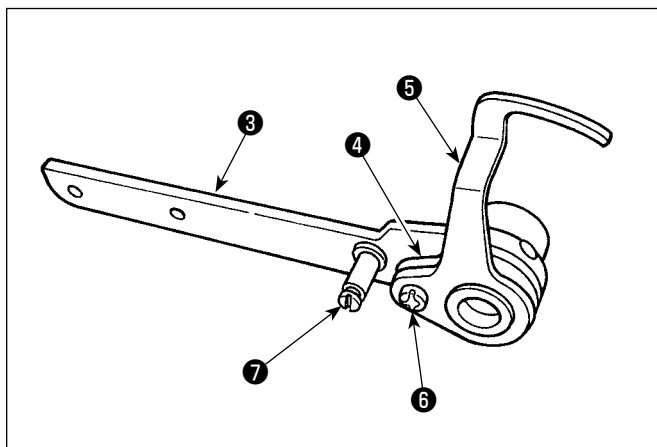


**警告**

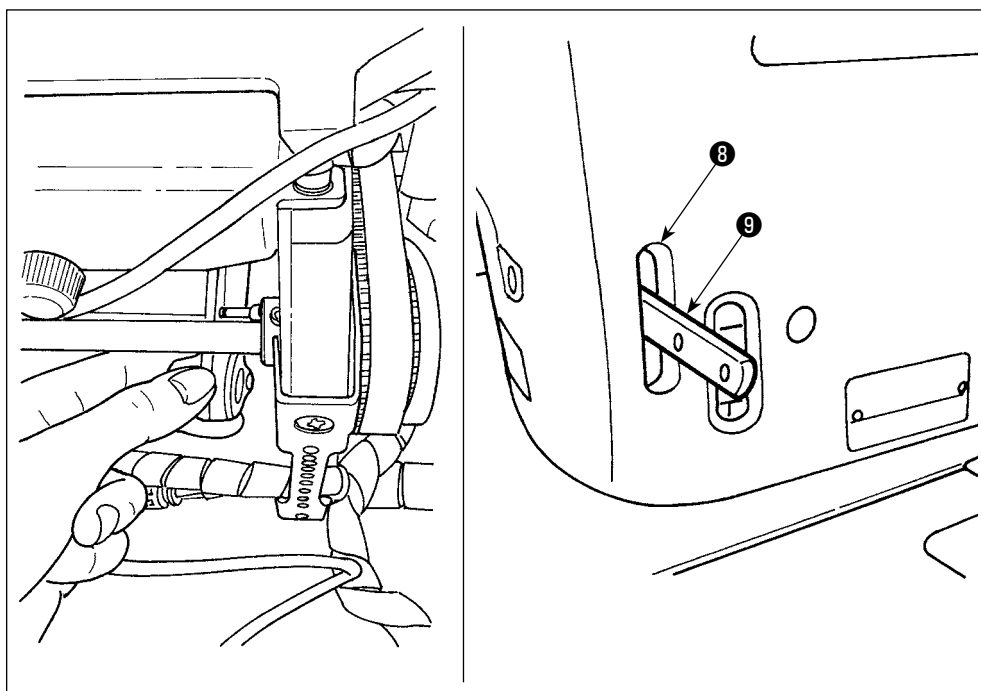
ミシンの不意の起動による人身の損傷を防ぐため、電源を切り、モーターの回転が止まったことを確認してから行ってください。



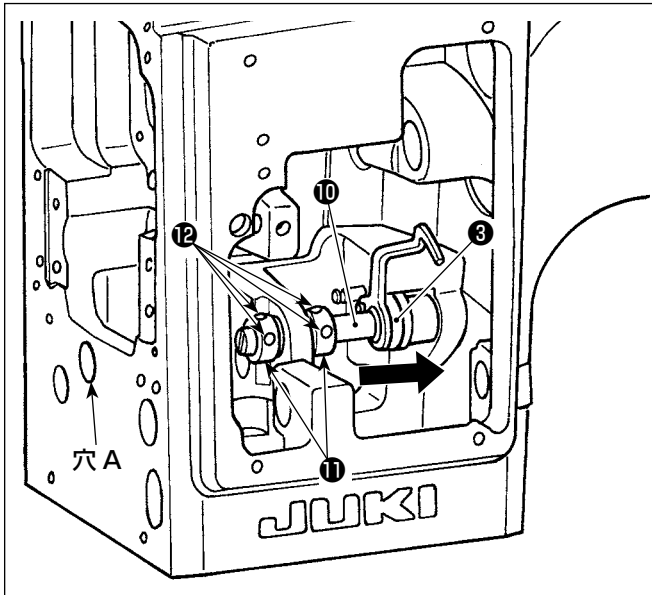
1) ねじ**①②**を外し、INT 基板、押えモーター土台を外します。



2) 逆送りレバー板（組）B **③**にスペーサー**④**、逆送りセンサー板**⑤**をねじ**⑥**で固定します。  
逆送りセンサー板**⑤**は長穴中心で固定します。  
逆送りレバー板（組）B **③**にばね掛け軸**⑦**を取り付けます。

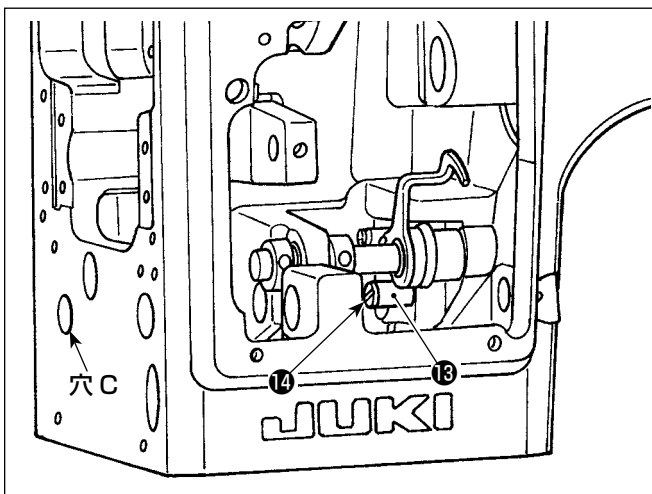


3) 2) で組み付けた逆送りレバー板（組）B **③**をベッド下より挿入し、アームの逆送りレバー穴**⑧**から逆送りレバー板**⑨**を突き出します。

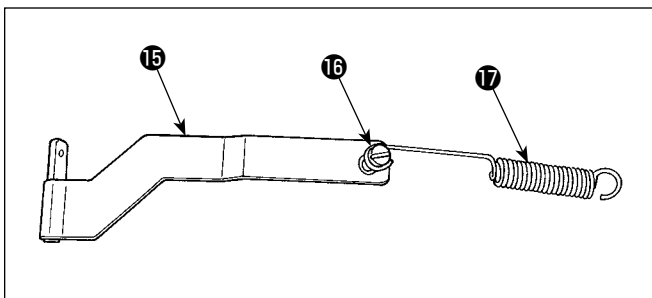


4) アーム側面の穴 A から逆送りレバー軸⑩を入れ、アーム穴、スラスト受⑪および逆送りレバー板(組)B ③の穴に通します。

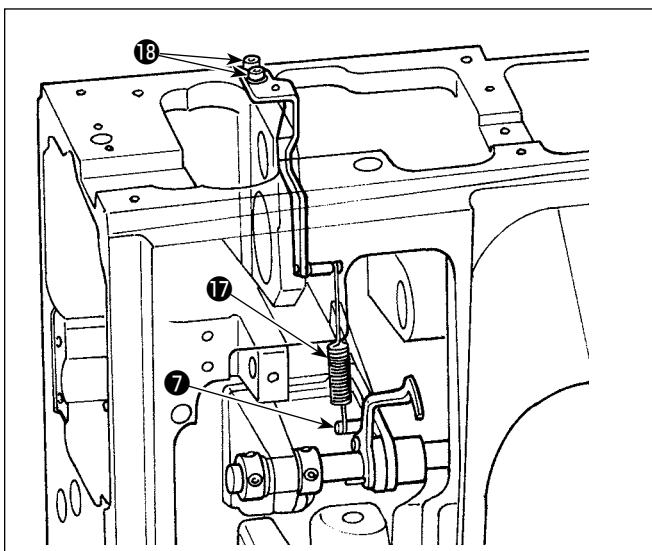
5) 逆送りレバー軸⑩を矢印方向に突き当たるまで挿入した後、スラスト受止めねじ⑫で逆送りレバー軸⑩を固定します。



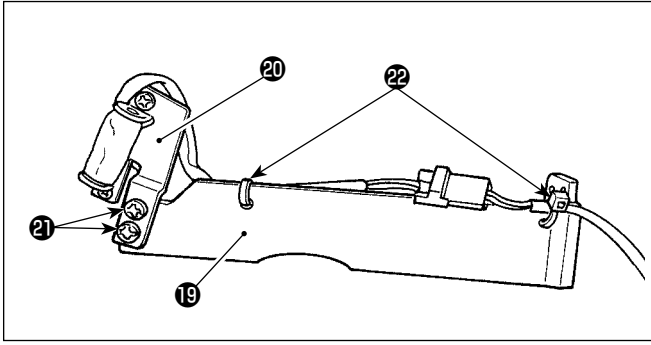
6) アーム側面の穴 C から逆送りレバーストッパー⑬をねじ⑭でアームに取り付けます。



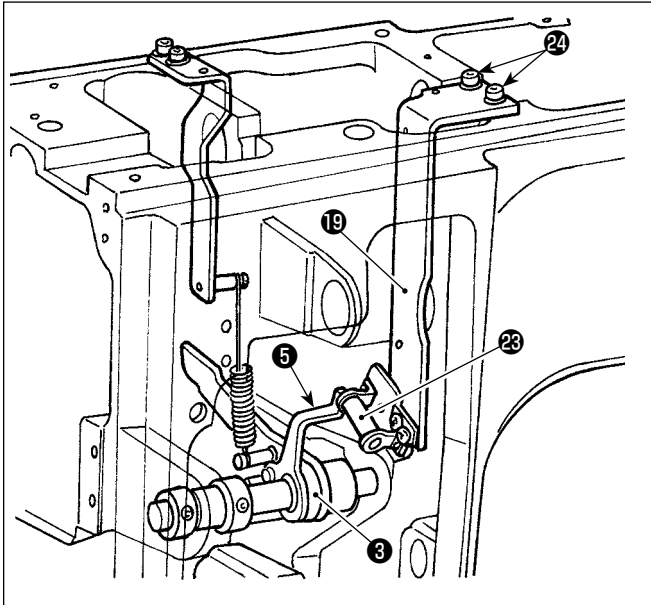
7) ばね掛け板⑮にばね掛け軸⑯を取り付け、逆送りレバー戻しばね⑰をばね掛け軸⑯に掛けます。



8) 7) で組み付けた逆送りレバー戻しばね⑰を、ばね掛け軸⑦に掛け、ねじ⑱でばね掛け板⑮をアームに取り付けます。

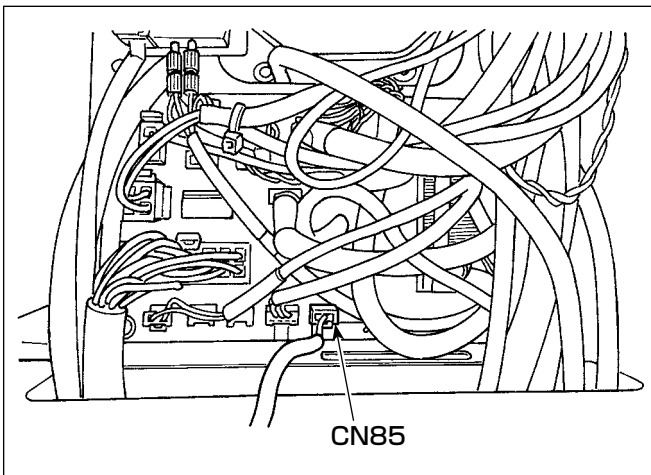


- 9) 逆送りセンサーベース**19**に逆送りセンサー取付板組**20**をねじ**21**で固定します。  
束線バンド**22**でコードを固定します。

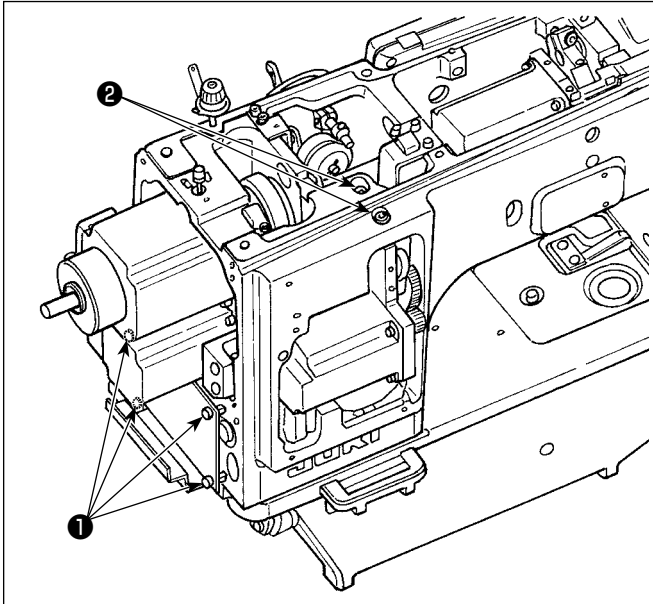


- 10) 9) で組み付けた逆送りセンサーベース**19**の逆送りセンサー**23**に、逆送りセンサー板**5**の先端部を挿入します。

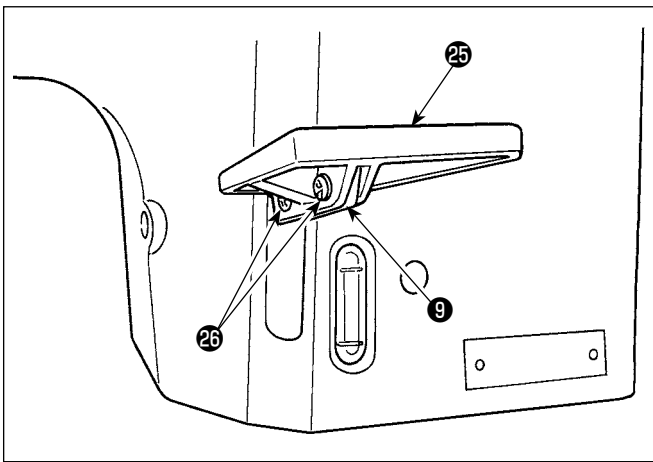
- 11) 逆送りレバー板(組)B **3**を上下に動かし、逆送りセンサー**23**と逆送りセンサー板**5**が当たらない位置に動かし、ねじ**24**で逆送りセンサーベースを固定します。



- 12) 逆送りセンサーのコードをアーム上面より取り回します。  
13) 逆送りセンサーのコネクタを、INT 基板の CN85 に接続します。



14) INT 基板、押えモーター土台をねじ**1****2**で取り付けます。



15) 逆送りレバー板**9**に、逆送りレバー**25**をねじ**26**で取り付けます。