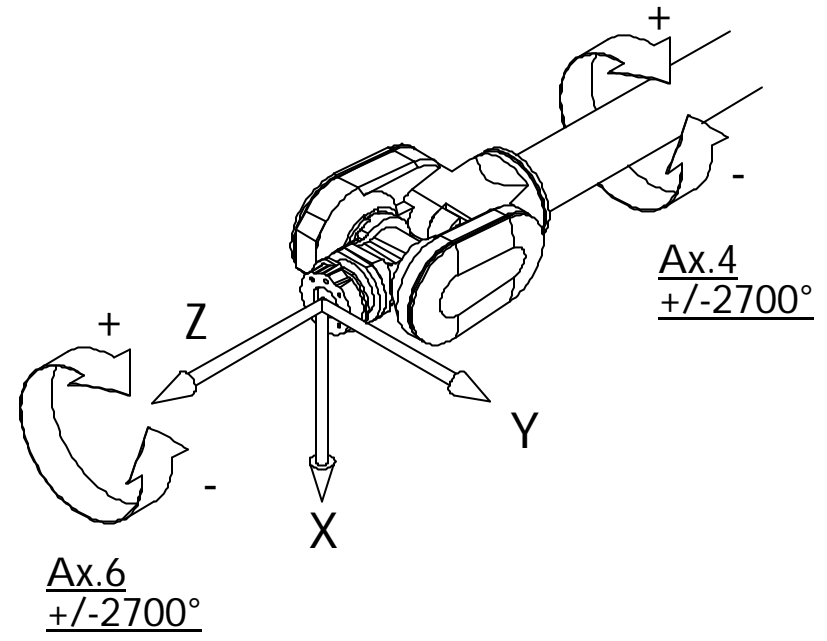
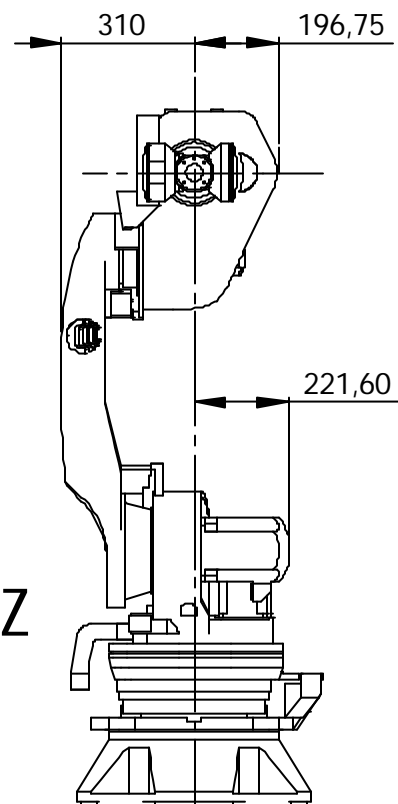
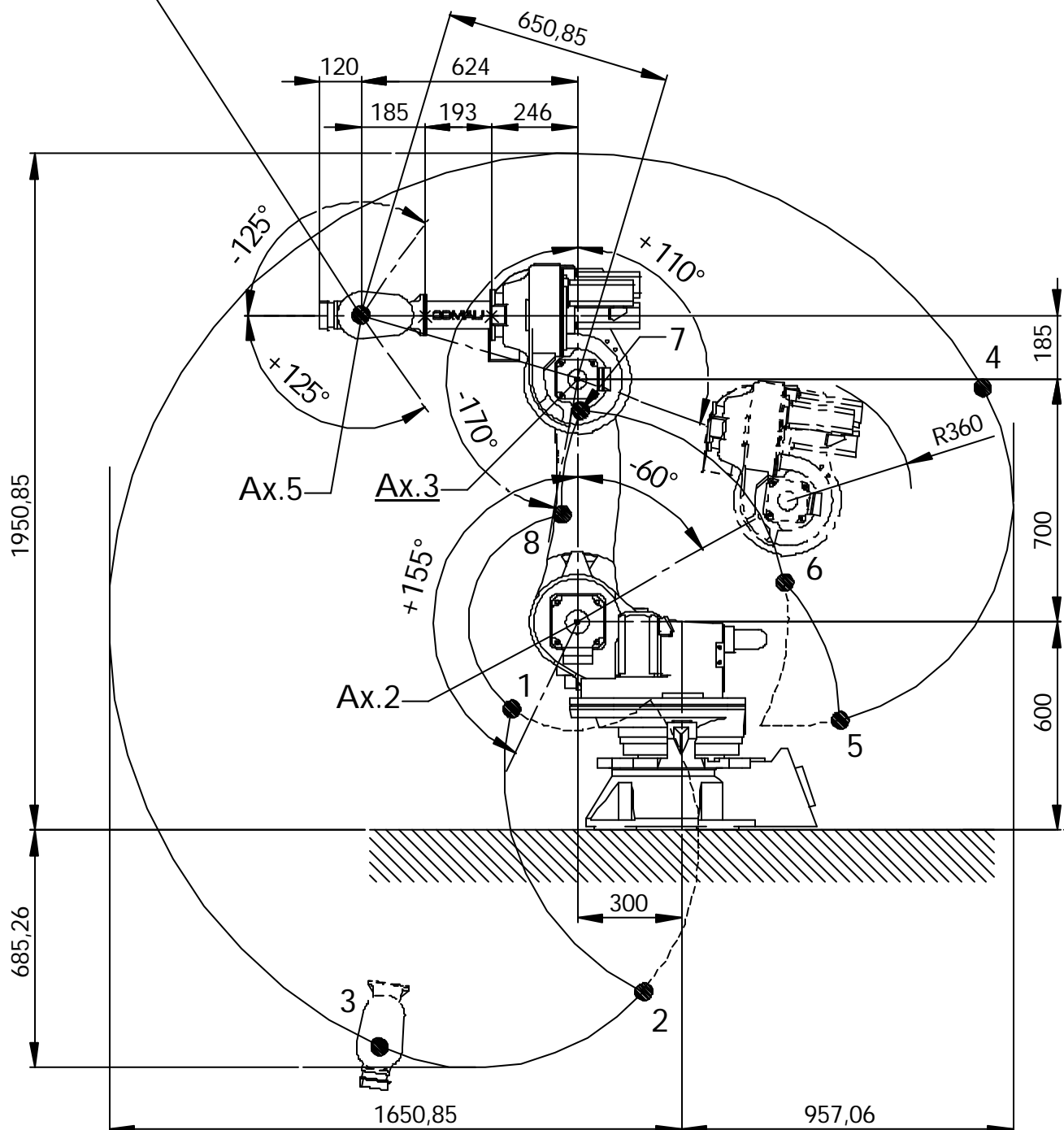
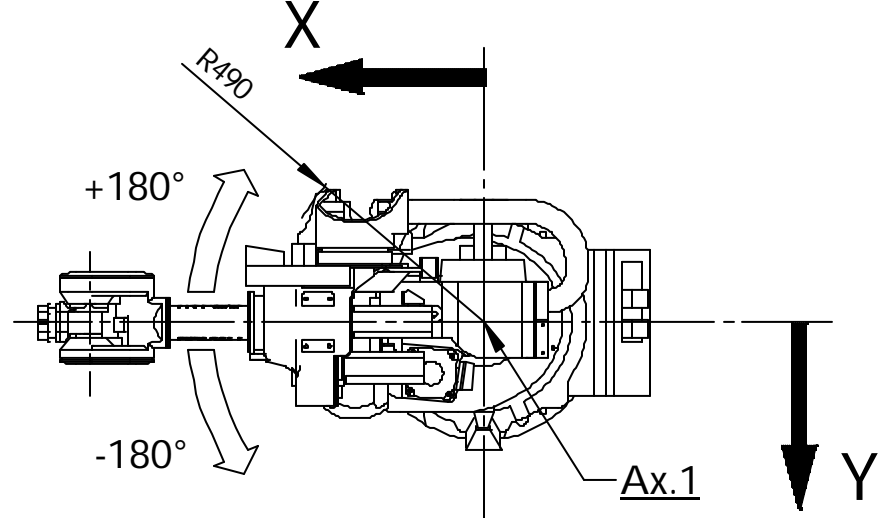


Pos.9
(posizione di calibrazione)

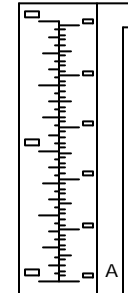


Pos	X [mm]	Z [mm]	Ax.2 [deg]	Ax.3 [deg]
1	488,8	349,79	+75°	-170°
2	108,48	-465,8	+155°	-90°
3	870,89	-624,28	+155°	-16,51°
4	-869,87	1275,42	-60°	-16,51°
5	-458	317,1	-60°	+90°
6	-298,51	600	-20°	+110°
7	290,71	1209,38	+58,25° -60°	+110° -143,03°
8	343,42	910,42	-60°	-170°
9	924	1485	0°	-90°

Giunti in posizione di calibrazione (pos.9)					
Ax 1	Ax 2	Ax 3	Ax 4	Ax 5	Ax 6
0°	0°	-90°	0°	0°	0°



N° Complessivo - Assembly Dwgs	Quantità per Complessivo Qty Assembly	N° Part. Part. N°	N° No.	Modifiche - Revisions	Data - Date Visto - Approv.
19.06.03					A 2
Intitolo N° - Sheet first N°	Fine N° - Sheet last N°	Ultimo N° - Last used	Commissa - Job	Data - Date	Scala - Scale
			1/2		Pernechele
Numerazione conduttori - Wires numbering			Foglio - Sheet	Disegn. - Drawn	Visto - Checked
Titolo			ROBOT SMART NS 16 - 1.65 AREA OPERATIVA		
No.			82280911		
Kg.			CMAU		
Modello - Model			N° Disegno - Drawing No.		
Peso - Weight			CMAU		
Durezza - Hardness			Proprietà della CMAU S.p.A. Senza autorizzazione scritta della stessa il presente disegno non potrà essere comunemente utilizzato per la costruzione dell'oggetto rappresentato né venire comunicato a terzi o riprodotto. La Società proprietaria tutela i propri diritti a figure di legge. All proprietary rights reserved by CMAU S.p.A. This drawing shall not be reproduced or in any way utilized, for the manufacture of the component or unit herein illustrated and must not be released to other parties, without written consent. Any infringement will be legally pursued.		
Tolleranze generali - General tolerances			UNI ISO 2768		



A

B

C

D

AREA STANDARD AX.3 = -170°
AX.2 = -60°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = -170°
AX.2 = -45°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = -170°
AX.2 = -30°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = 0°
AX.2 = -30°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = 0°
AX.2 = -45°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = 0°
AX.2 = -60°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = -110°
AX.2 = -30°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = -110°
AX.2 = -45°

AREA STANDARD AX.3 = -110°
AX.2 = -60°

1950,85

685,26

587,08

452,35

700,85

845,82

957,06

344,63

455,87

600,85

1650,85

LIMITAZIONE AREA AX.3 = -170°
AX.2 = +125°

LIMITAZIONE AREA AX.3 = -170°
AX.2 = +140°

AREA STANDARD AX.3 = -170°
AX.2 = +155°

N° Complessivo - Assembly Dwgs		Quantità per Complessivo - N° Part. - Qty Assembly		N° No.		Modifiche - Revisions		Data - Date Visto - Approv.	
Inizio N° - Sheet first N°		Fine N° - Sheet last N°		Ultimo N° - Last used		Commissa - Job		19.06.03	
Numerazione conduttori - Wires numbering						2/2		Pernechele	
Tipo - Type		Materiale - Material		Codice - Code		Foglio - Sheet		Disegn. - Drawn	
Superficiale - Surface		Trattamento - Treatment		Termico - Heat		Visto - Checked			
No.		Kg.		HRC		Titolo		ROBOT SMART NS 16 - 1.65	
Modello - Model		Peso - Weight		Durezza - Hardness		82280911		AREA OPERATIVA	
Quote senza indicazioni di tolleranza grado precisione medio: UNI ISO 2768						C.O.M.A.U. divisione robotica			
For dimensions with no tolerance indication average accuracy: UNI ISO 2768						Proprietà della C.O.M.A.U. S.p.A. Senza autorizzazione scritta della stessa il presente disegno non potrà essere comunque utilizzato per la costruzione dell'oggetto rappresentato né venire comunicato a terzi o riprodotto. La Società proprietaria tutela i propri diritti a rigore di legge. All proprietary rights reserved by C.O.M.A.U. S.p.A. This drawing shall not be reproduced or in any way utilized, for the manufacture of the component or unit herein illustrated and must not be released to other parties, without written consent. Any infringement will be legally pursued.			
Tolleranze generali - General tolerances									

1

2

3

4

5

6