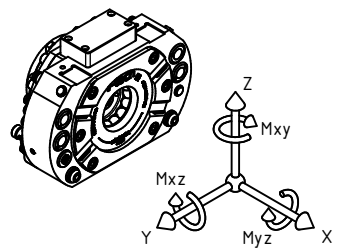


TABLE1	
Position	Item
1	Robot point body
2	robot flange
3	clamping air supply (min. 6 bar, max. 10 bar), PUR hose dia 6mm
4	4 x air external connection, PUR hose dia 6mm
5	induction sensor of adapter position
6	2 x cleaning nozzles
7	contact surface cleaning
8	2 x position sensor
9	RFID head (option)

TECHNICAL DATES	
Name	Data
Weight	3,2 kg
Air supply	min. 6 bar, max. 10 bar
Position accuracy	< 0,02 mm
load Fx	max. 15 000 N
load Mxz	max. 420 Nm
load Mxy	max. 480 Nm
load Myz	max. 310 Nm
self locking clamp	yes



Tento výkres a specifikace uvedené na něm je důležitým vlastním společným výtiskem s.r.o.

REVIZE	DATUM	revA	POPIS
NADPIS		Robot point	
VYPRACOVAL:		PRŮMĚTÁNÍ: ISO E1	
DATUM:		TOLEROVÁNÍ: PODLE ISO 8015:	
SCHVALIL:		PŘESNOST ISO 2768-	
DATUM SCHVAL:		POLOTOVAR:	HMOTNOST: Není k dispozici
		MATERIAL:	MĚŘITKO: 1:1
		POČET LÍSTŮ	ČÍSLO LÍSTU:

v-tech s.r.o.