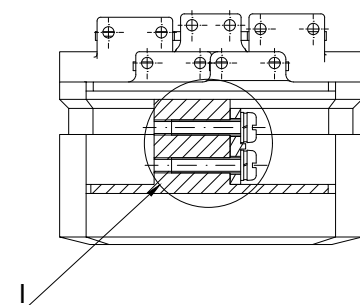
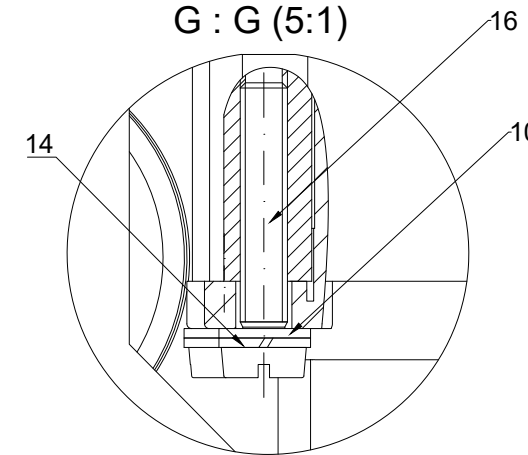


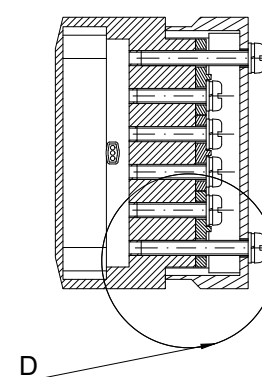
F-F ( 1:2 )



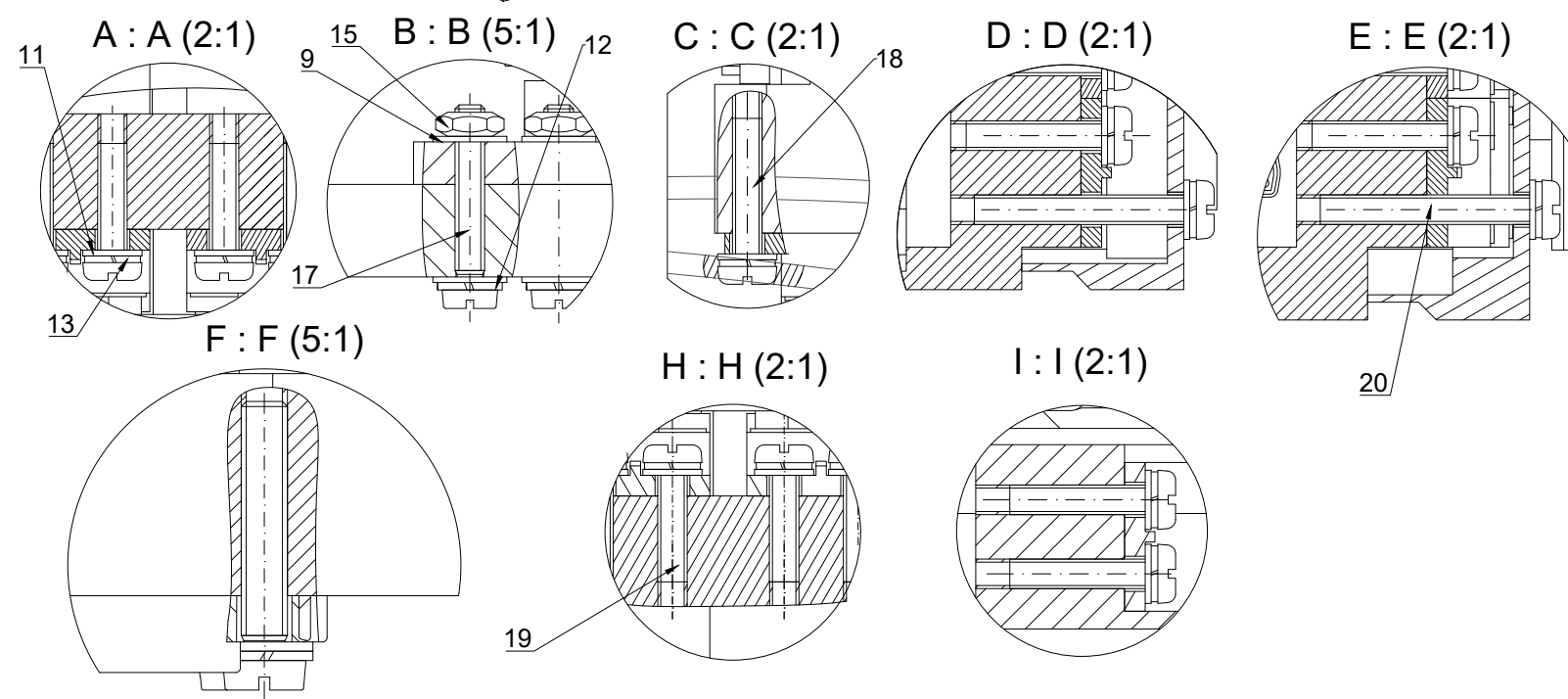
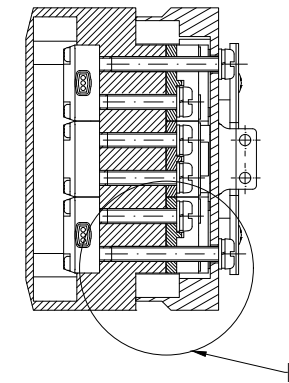
G : G (5:1)



A-A ( 1:2 )



B-B ( 1:2 )



20	Śruba M 4 x 30			4	ISO 1580	-	-
19	Śruba M 1,4 x 16			8	ISO 1580	-	-
18	Śruba M 1,4 x 20			12	ISO 1580	-	-
17	Śruba M 1,6 x 10			8	CNS 4355	-	-
16	Śruba M 2,5 x 14			10	CNS 4355	-	-
15	Nakrętka - 1,6			8	ISO 4032	-	-
14	Podkładka sprężysta - 2,5			10	AS 1237	-	-
13	Podkładka sprężysta - 4 Typ B			24	BS 4464	-	-
12	Podkładka sprężysta - 1,6 Typ B			8	BS 4464	-	-
11	Podkładka płaska - 4			24	AS 1237	-	-
10	Podkładka płaska - 2,5			10	AS 1237	-	-
9	Podkładka płaska - 1,6			16	ISO 7089	-	-
8	Trzon			5	MCH-1.00.08.0	PLA	-
7	FS5109M			6	MCH-1.00.07.0	PLA	-
6	Tower Pro MG90			5	MCH-1.00.06.0	PLA	-
5	Kciuk			1	MCH-1.00.05.0	PLA	-
4	Palec			4	MCH-1.00.04.0	PLA	-
3	Dłoń			1	MCH-1.00.03.0	PLA	-
2	Przedramie góra			1	MCH-1.00.02.0	PLA	-
1	Przedramie dół			1	MCH-1.00.01.0	PLA	-
L. p.	Nazwa			Szt.	Numer / Norma	Materiał	Uwagi
	Nazwisko	Podpis	Data	Politechnika Poznańska Instytut Konstrukcji Maszyn			Materiał —
Konstruował	Baryczkowski		04.06.2025				Ciężar —
Kreślił	Baryczkowski		04.06.2025				
Sprawdzał	Myszkowski		04.06.2025				
Podziałka	Nazwa					Liczba szt. 1	Format A3
1:2	Bioniczna ręka					Nr rys. MCH-1.00.00.0	