



Do nhiều lần thử vẽ khả năng đáp ứng yêu cầu của IRB1300 10/1.51 nhận thấy đế của robot cần đặt cách 200mm so với mặt đất của 2 vị trí A, B

=> O0 có vị trí như hình

Người vẽ	Nguyễn Xuân Lâm		DODOT ADD IDD1200	
Kiểm tra			ROBOT ABB IRB1300	
Trường đại học kĩ thuật công nghiệp TN				
Lớp k56CDT03 k205520114224				Ti lệ 1:1