

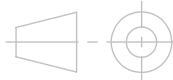


| | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 |
| A | | | | | | | A |
| B | | | | | | | B |
| C | | | | | | | C |
| D | | | | | | | D |
| E | | | | | | | E |
| F | | | | | | | F |

| | | | | | |
|--|------------|----------|---|-----------------------------------|----------------|
| | | | | 14 Kg | |
| DETT Q.TA' MATERIALE | | DIM [mm] | | PESO [kg] | TRATTAMENTO |
|   | NOME | | DATA | DENOMINAZIONE: Robotic Arm | |
| | DISEGNATO | | 13/03/2018 | | |
| | MODIFICATO | | | | |
| | APPROVATO | | | | |
| | SCALA: | | FINITURA: | SE NON DIVERSAMENTE SPECIFICATO: | |
|  | | | RIMUOVERE BORDI E SPIGOLI VIVI DIMENSIONI SONO IN MILLIMETRI SMUSSI 0.5x45° RACCORDI R0.5 TOLLERANZE: LINEARI: ±0.05 ANGOLARI: ±0.02° | | |
| | | | SOSTITUISCE IL | | SOSTITUITO DAL |