


Maßstab 1:2

Verantwortl. Abtlg.	Technische Referenz ISO 2768-mK	Erstellt durch Hannes Maurer	Genehmigt von	
 Duale Hochschule Baden-Württemberg Heidenheim		Dokumentenart Explosionszeichnung		Dokumentenstatus
		Titel, Zusätzlicher Titel Roboterarm		roboterarmv14 v9_step
Änd.	Ausgabedatum	Spr.	Blatt	
A	09.06.2025	DE	1 / 1	