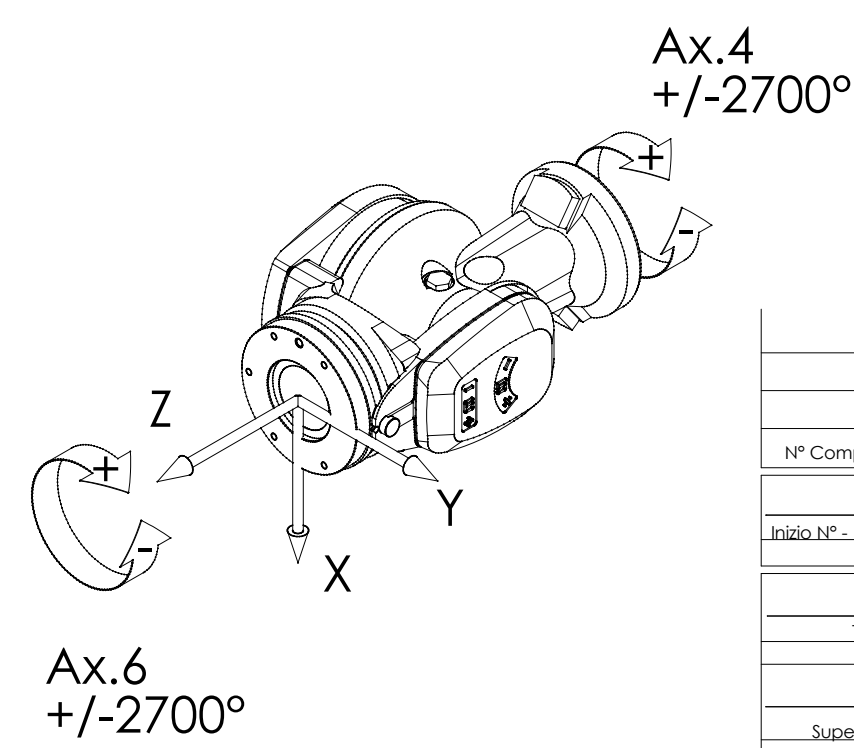
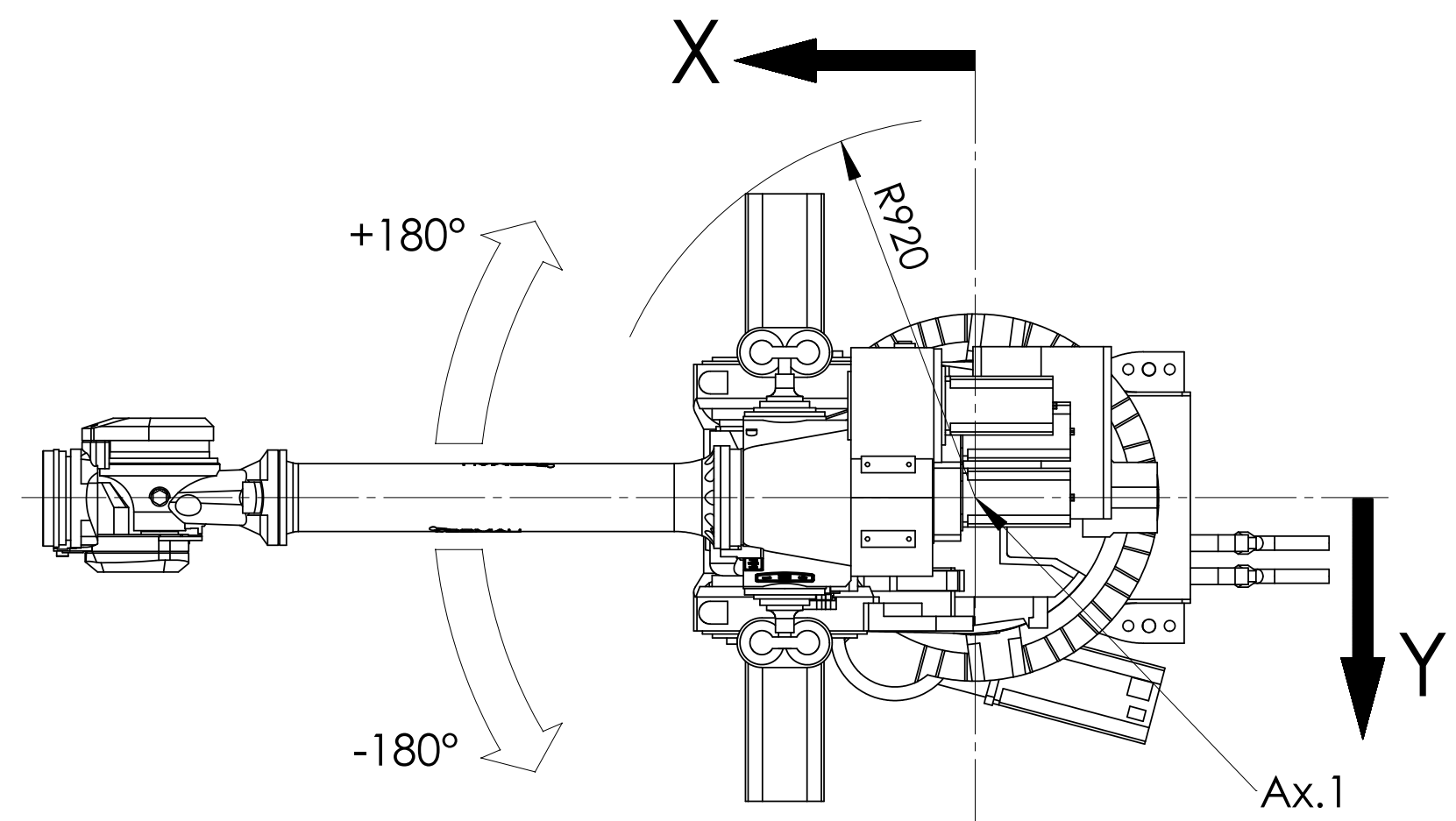
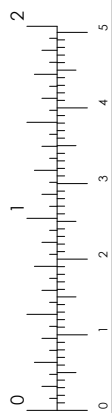


Pos	X	Z	Ax.2	Ax.3
	[mm]	[mm]	[deg]	[deg]
1	1078,5	1755,8	-60	-96
2	-433,3	3195,5	-60	-10
3	116,9	3657,1	-20	-10
4	2997,5	1262,4	75	-105
5	695,1	94,3	75	-220
6	624,6	282,9	64	-220
7	1970	2440	0°	-90°

Joints in Calibration Position (pos.7)					
Ax 1	Ax 2	Ax 3	Ax 4	Ax 5	Ax 6
0°	0°	-90°	0°	0°	0°



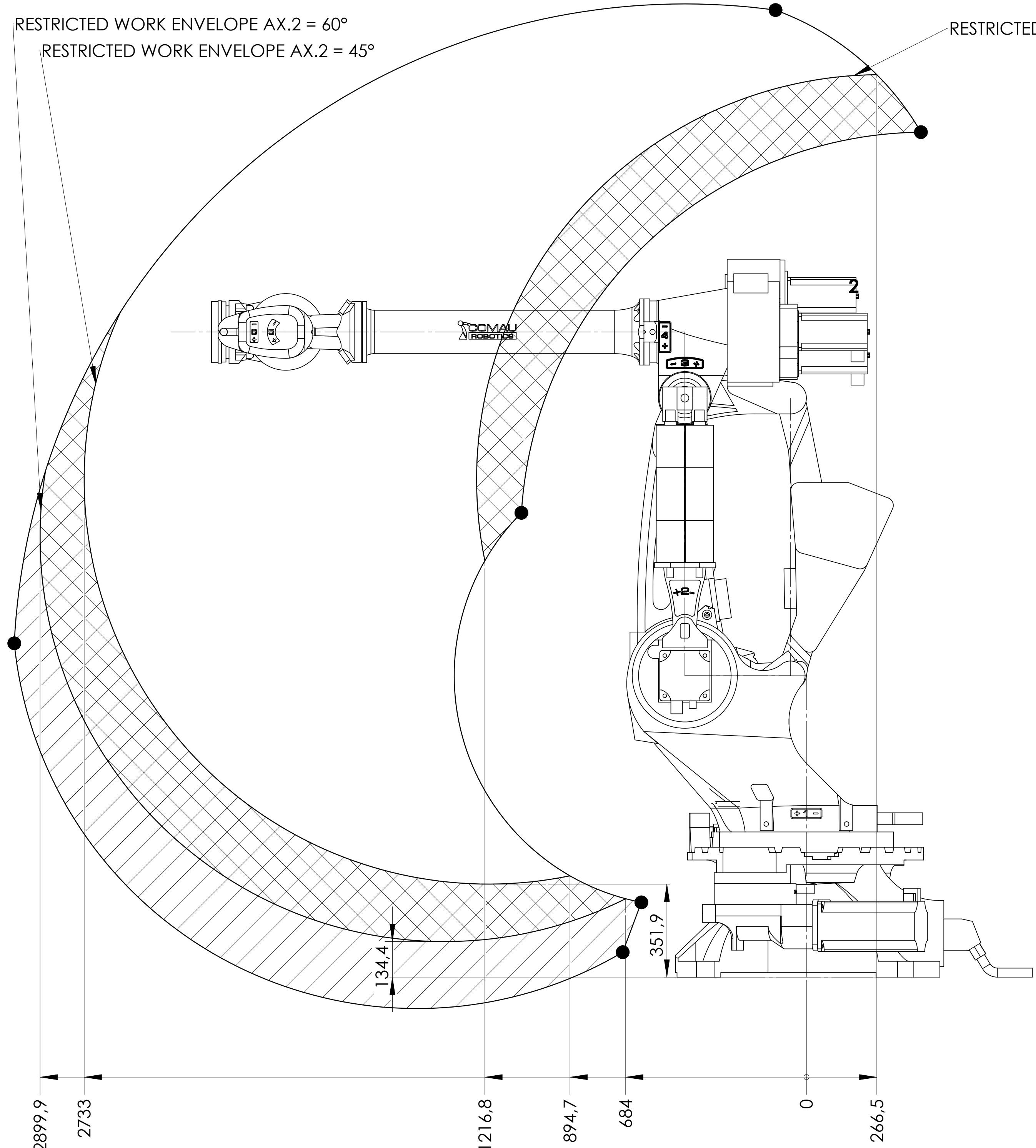
N° Complessivo - Assembly Dwgs		Quantità per Complessivo Q.ty Assembly	N° Part. Part. N°	a FRM N°08028000 REV-01 30-04-08 Malaj	
Inizio N° - Sheet first N°		Fine N° - Sheet last N°	Ultimo N° - Last used	20-03-07	1:16
Tipo - Type		Materiale - Material	Codice - Code	Commissa - Job	Scala - Scale
Superficiale - Surface		Trattamento - Treatment		1/2	Malaj
No.		Kg.	HRC	Foglio - Sheet	
Modello - Model		Peso - Weight	Durezza - Hardness	Disegn. - Drawn	
Tolleranze generali - General tolerances				Visto - Checked	
				Titolo	
				Robot SMART NJ 370-3.0	
				Area operativa	
				CR82270904	
<small>Proprietà della COMAU S.p.A. Senza autorizzazione scritta della stessa il presente disegno non potrà essere comunque utilizzato per la costruzione dell'oggetto rappresentato né venire comunicato a terzi o riprodotto. La Società proprietaria tutela i propri diritti a rigore di legge. All proprietary rights reserved by COMAU S.p.A. This drawing shall not be reproduced or in any way utilized, for the manufacture of the component or unit herein illustrated and must not be released to other parties, without written consent. Any infringement will be legally pursued.</small>					



RESTRICTED WORK ENVELOPE AX.2 = 60°
 RESTRICTED WORK ENVELOPE AX.2 = 45°

RESTRICTED WORK ENVELOPE AX.2 = -45°

A
B
C
D



N° Complessivo - Assembly Dwgs		Quantità per Complessiva Q.ty Assembly		N° Part. Part. N°		a FRM N°08028000 REV-01		30-04-08 Malaj	
Inizio N° - Sheet first N°		Fine N° - Sheet last N°		Ultimo N° - Last used		Commissa - Job		20-03-07	
Superficiale - Surface		Trattamento - Treatment		Termico - Heat		Foglio - Sheet		1:11	
No.		Kg.		HRC		Malaj		A 2	
Modello - Model		Peso - Weight		Durezza - Hardness		Disegn. - Drawn		2/2	
Tipo - Type		Materiale - Material		Codice - Code		Visto - Checked		Amparore	
Superficiale - Surface		Trattamento - Treatment		Termico - Heat		Foglio - Sheet		Malaj	
No.		Kg.		HRC		Disegn. - Drawn		Amparore	
Modello - Model		Peso - Weight		Durezza - Hardness		Visto - Checked		Amparore	
Titolo		Robot SMART NJ 370-3.0		Area operativa		Titolo		CR82270904	
N° Disegno - Drawing No.		COMAU		COMAU		COMAU		COMAU	
Quote senza indicazioni di tolleranza grado precisione medio: ISO 2768		For dimensions with no tolerance indication average accuracy: ISO 2768		Tolleranze generali - General tolerances		Proprietà della COMAU S.p.A. Senza autorizzazione scritta della stessa il presente disegno non potrà essere comunque utilizzato per la costruzione dell'oggetto rappresentato né venire comunicato a terzi o riprodotto. La Società proprietaria tutela i propri diritti a rigore di legge. All proprietary rights reserved by COMAU S.p.A. This drawing shall not be reproduced or in any way utilized, for the manufacture of the component or unit herein illustrated and must not be released to other parties, without written consent. Any infringement will be legally pursued.			

2899.9 2733 1216.8 894.7 684 351.9 134.4 266.5 0

1 2 3 4 5 6