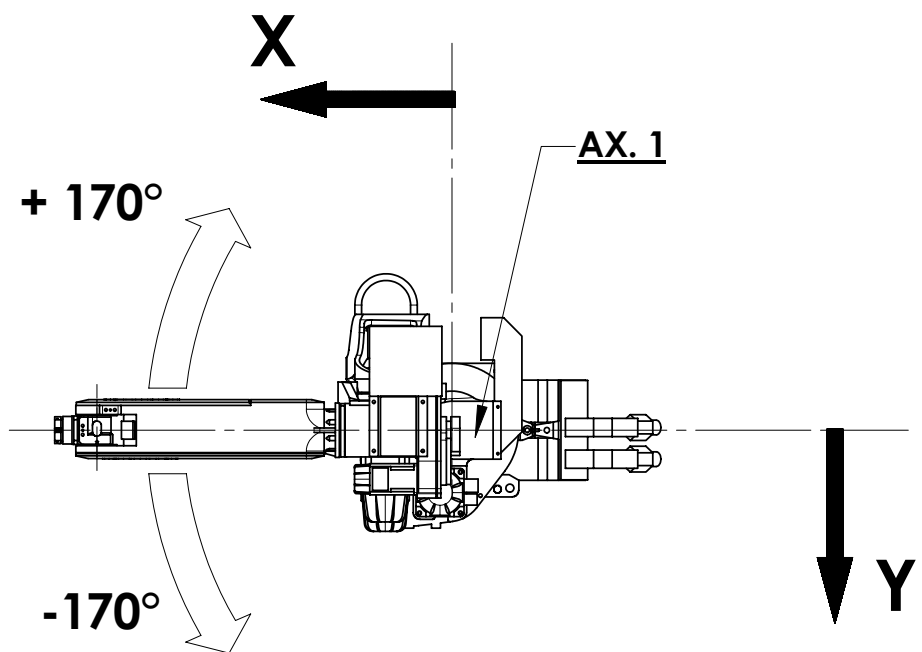
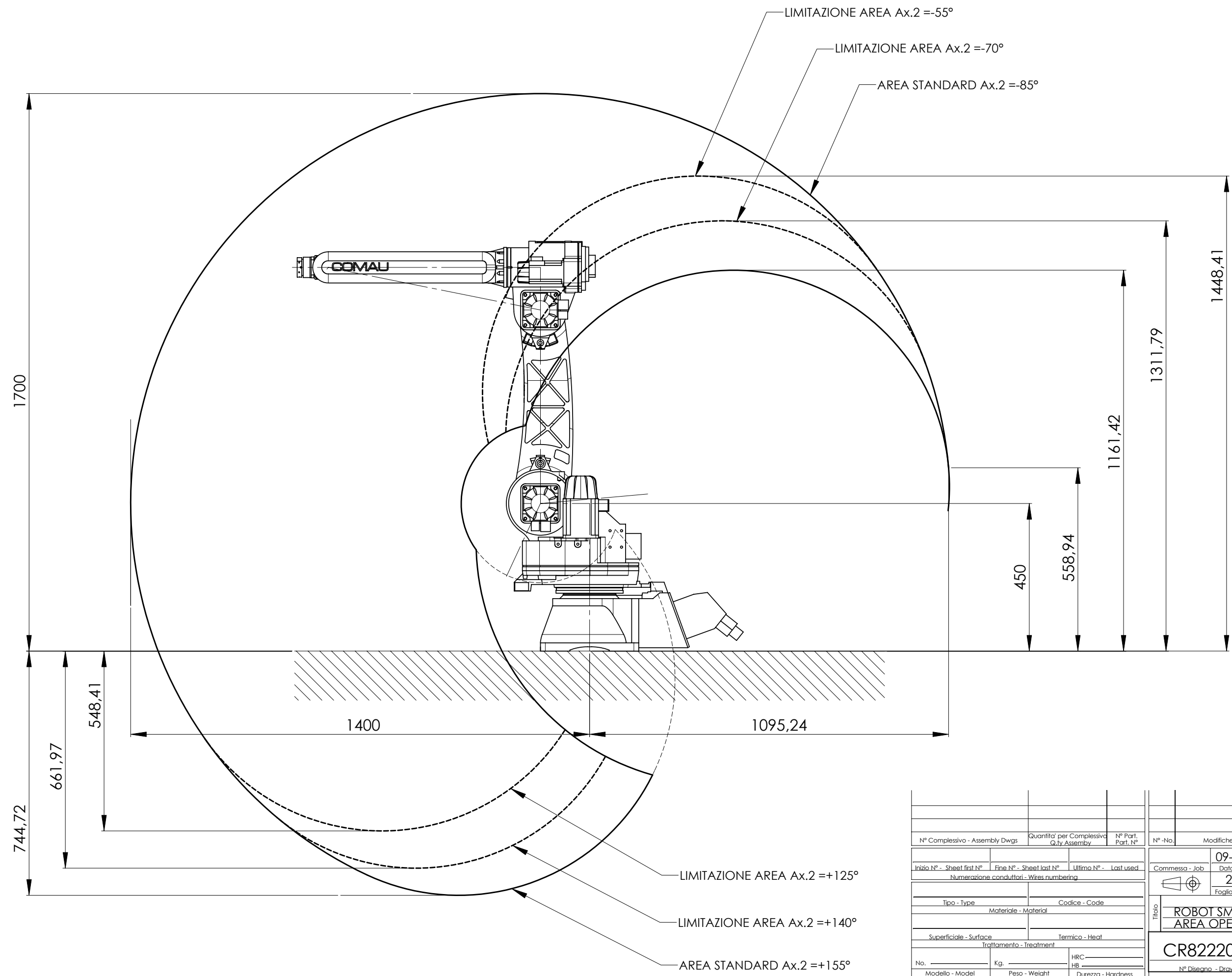
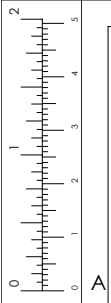


Pos	X [mm]	Z [mm]	Ax.2 [deg]	Ax.3 [deg]
1	345,85	308,45	+30°	-170°
2	-192,03	-377,77	+155°	-100°
3	678,27	-682,88	+155°	-11,36°
4	-1095,24	558,94	-85°	-11,36°
5	-1093,69	428,31	-85°	0°
6	45,45	687,32	-85°	-170°

Giunti in posizione di calibrazione (pos.7)					
Ax 1	Ax 2	Ax 3	Ax 4	Ax 5	Ax 6
0°	0°	-90°	0°	+90°	0°



N° Complessivo - Assembly Dwgs		Quantità per Complessivo Q.ty Assembly		N° Part. Part. N°		N° No.		Modifiche - Revisions		Data - Date / Visto - Approv	
Inizio N° - Sheet first N°		Fine N° - Sheet last N°		Ultimo N° - Last used		Commissa - Job		09-11-04		1:12 A 2	
Numerazione conduttori - Wires numbering						Foglio - Sheet		1/2		Marzolla	
Tipo - Type						Codice - Code					
Materiale - Material											
Superficiale - Surface						Termico - Heat					
Trattamento - Treatment											
No.		Kg.		HRC		Titolo		ROBOT SMART SIX 6 - 1.4			
Modello - Model		Peso - Weight		Durezza - Hardness		Foglio - Sheet		Disegn. - Drawn		Visto - Checked	
Quote senza indicazioni di tolleranza grado precisione medio: ISO 2768						AREA OPERATIVA					
For dimensions with no tolerance indication average accuracy: ISO 2768						CR82220911					
Tolleranze generali - General tolerances						N° Disegno - Drawing No.					
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.						COMAU					



N° Complessivo - Assembly Dwgs		Quantità per Complessivo Q.ty Assembly		N° Part. Part. N°	N° No.	Modifiche - Revisions	Data - Date	Visto - Approv
Inizio N° - Sheet first N°	Fine N° - Sheet last N°	Ultimo N° - Last used		Commissa - Job		09-11-04	1:8	A 2
Numerazione conduttori - Wires numbering				Foglio - Sheet		2/2	Marzolla	Formato - Size
Tipo - Type		Codice - Code		Disegn. - Drawn		Visto - Checked		
Materiale - Material				Titolo		ROBOT SMART SIX 6 - 1.4		Titolo
Superficiale - Surface		Termico - Heat		AREA OPERATIVA				
Trattamento - Treatment				CR82220911				
No.	Kg.	HRC		N° Disegno - Drawing No.				
Modello - Model	Peso - Weight	Durezza - Hardness		Proprietà della COMAU S.p.A. Senza autorizzazione scritta della				
Quote senza indicazioni di tolleranza grado precisione medio: ISO 2768				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 draw- ing shall not be reproduced or in any way utilized, for the manufac- ture of the component or unit herein illustrated and must not be released to other parties, without written consent. Any infringement will be legally pursued.				
Tolleranze generali - General tolerances								