

1 Beschreibung

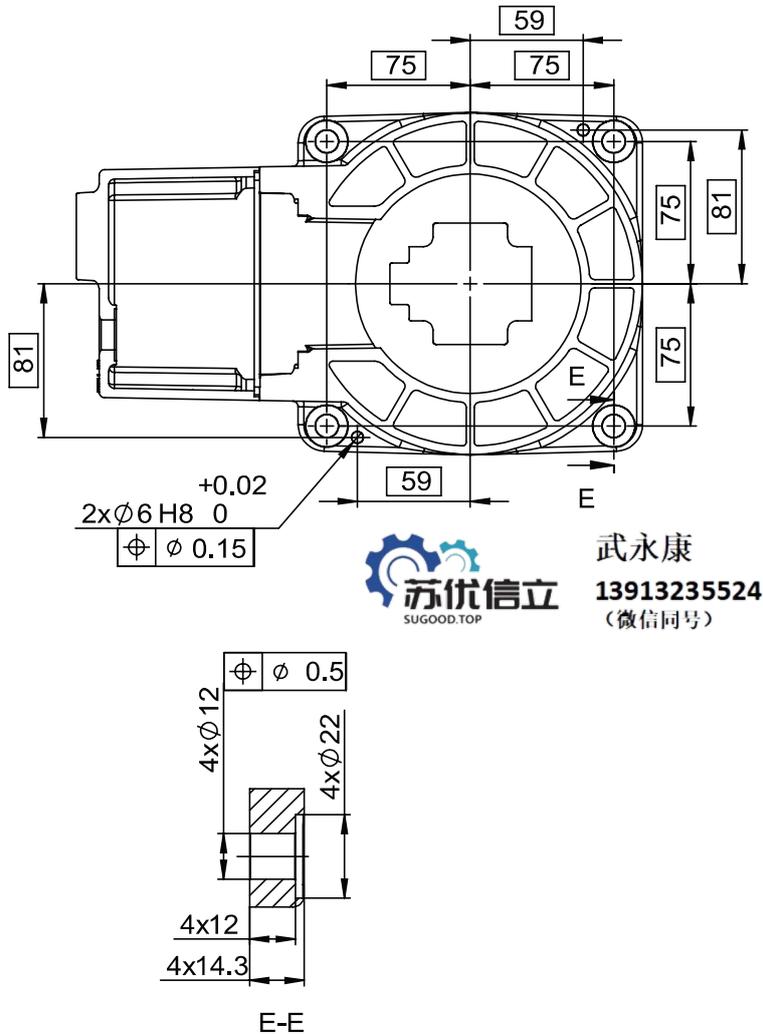
1.3.1 Umgebungsbedingungen

Fortsetzung

Hinweis zu M_{xy} und F_{xy}

Das Biegemoment (M_{xy}) kann in jeder Richtung auf der xy-Ebene des Basis-Koordinatensystems auftreten. Dasselbe gilt für die Querkraft (F_{xy}).

Befestigungsbohrungen, Robotersockel



xx0900000258

Befestigungsschrauben, Spezifikation

In der Tabelle unten sind die Schrauben und Unterlegscheiben für die Sicherung des Roboters am Aufstellungsort aufgeführt.

Spezifikation	Beschreibung
Befestigungsschrauben, 4 Stück	M10 x 25 (Montage direkt am Fundament)
Führungsstifte, 2 Stück	D=6x20
Unterlegscheiben, 4 Stück	10,5 x 20 x 2
Klasse	Klasse 8.8
Anzugsdrehmoment	47 Nm