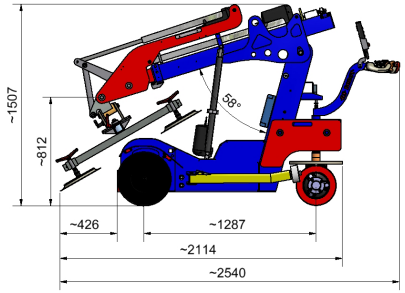
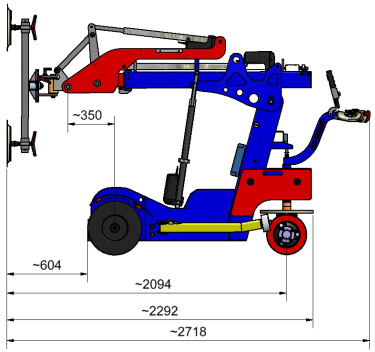
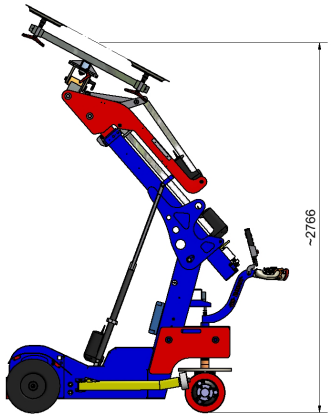
KS Robot 400/900

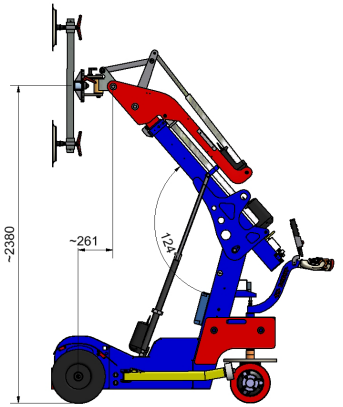
- Indoor -

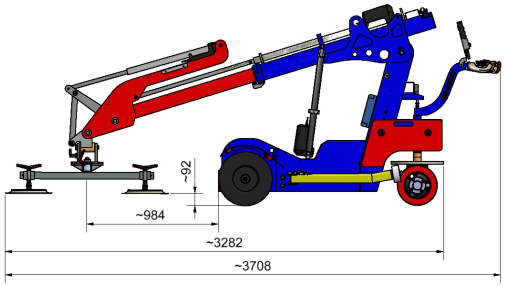
Spezial-Dreh-Knick-Gelenk

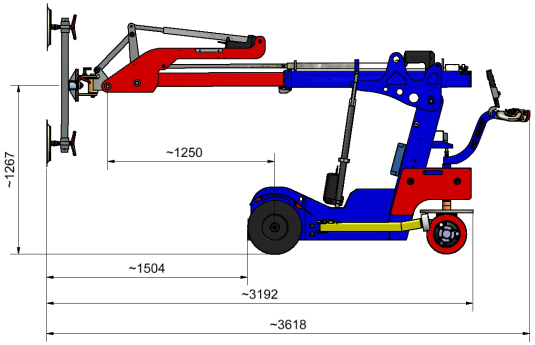


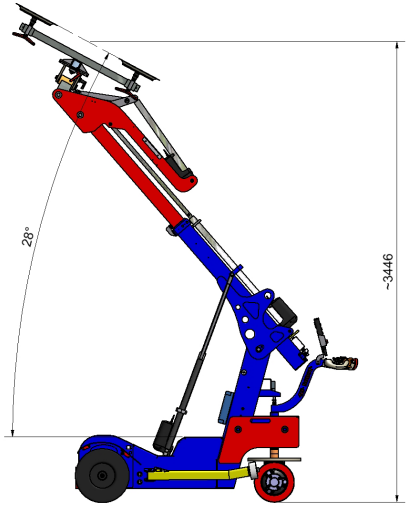


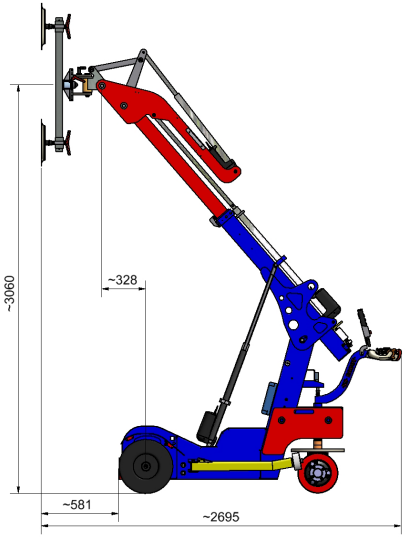


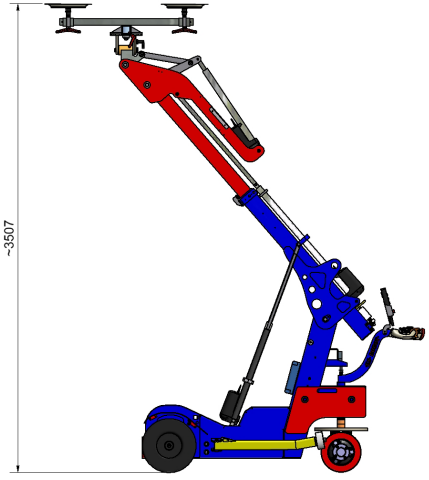


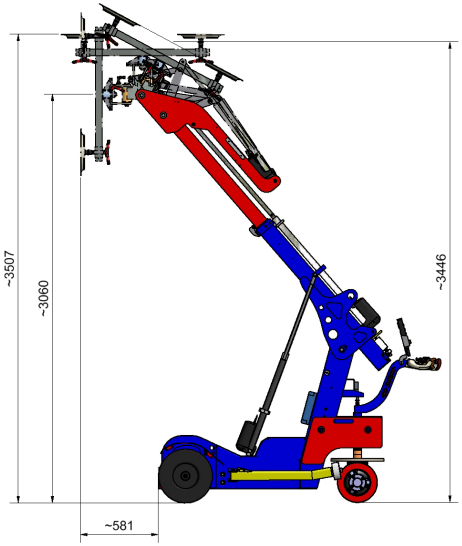


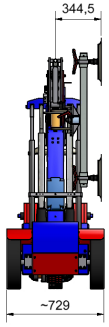


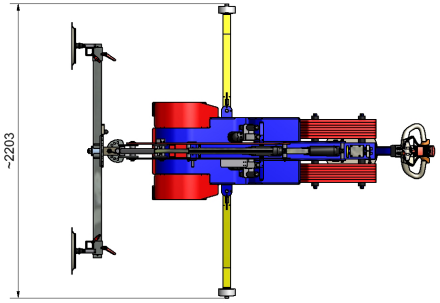


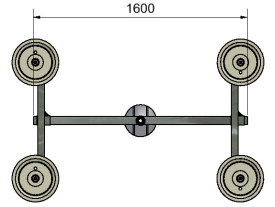












Ohne unsere vorherige Zustimmung darf diese Zeichnung weder vervielfältigt noch Dritten zugänglich gemacht werden, auch darf sie durch den Empfänger oder Dritte nicht in anderer Weise mißbräuchlich verwendet werden.

Sans accord préalable de notre part, il est interdit de reproduire ou de transmettre à des tiers ce plan. D'une façon générale, ce plan ne doit pas etre utilisé par le destinataire ou par des tiers de façon non autorisée.

Without our prior consent, this drawind may neither be duplicated nor may be allowed third parties access to it. It may also not be used improperly through the adressee or third parties in other ways.

-Schematische Darstellung-
Alle Maße sind nur zur unverbindlichen Information und können sich im Auftragsfall noch ändern!

-Représentation schématique-
Toutes les cotes sont données à titre indicatif et peuvent varier en cas de commande.

-schematic representation-
All dimensions are only for information and without responsibility and could change in case of order!

Maßstab: 1:20	- Allgemeintoleranz ISO 2768-m - Allgemeintoleranz für Schweißkonstruktionen EN ISO 13920-BE - Form- und Lagetoleranz DIN ISO 1101		Werkstoff:
Stück:			Alle Zeichnungsnummer:
Art. Nr.: 10 008 498			Oberflächenbehandlung:
		Datum / Name	Zylinderstellungen
	Gezeichnet:	15.08.2012 / H.Blachut	Robot 400 mit ESDK-Gelenk-Maßzeichnung
	Kontrolliert:		
	Norm:		KS-018989 / 1 / A1

K.Schulten GmbH & Co.KG, Industriestraße 3-7, D-48488 Emsbüren

Datum	Änderungs-Nr.	Datum	Name

\\fs2\EDM\Produktstream Professional Data\2012\08\0\KS-018989.idw

Copyright reserved, Schutzvermerk ISO 16016 beachten!