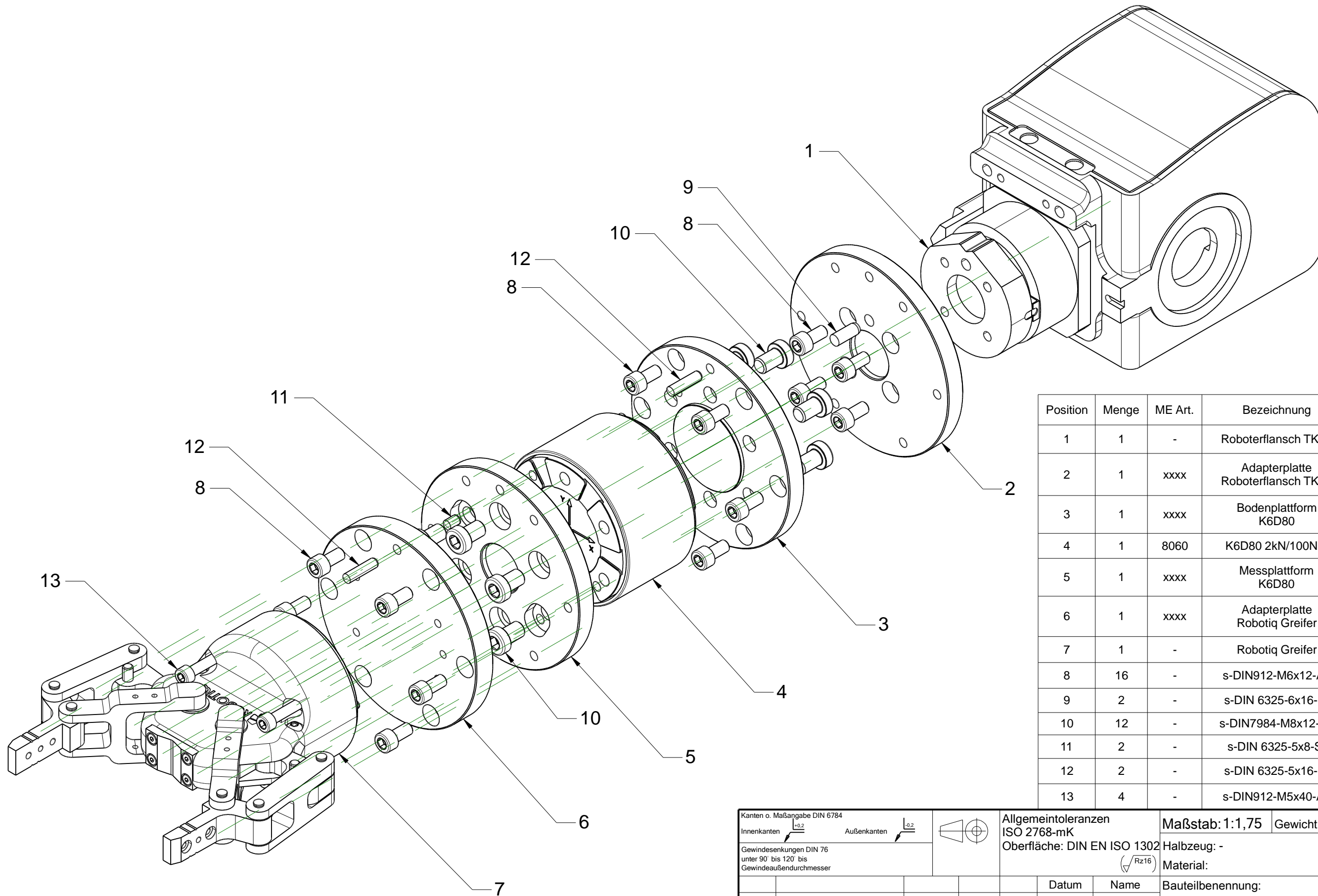


Kanten o. Maßangabe DIN 6784		Innenkanten $\sqrt{0.2}$		Außenkanten $\sqrt{0.2}$		Allgemeintoleranzen ISO 2768-mK		Maßstab: 1:3		Gewicht: -		ME-Art.:	
Gewindesenkungen DIN 76 unter 90° bis 120° bis Gewindeaußendurchmesser						Oberfläche: DIN EN ISO 1302 ($\sqrt{Rz16}$)		Halbzeug: -		Material:		Bauteilbenennung:	
						Datum		Name		K6D80-Adaption Roboter Sensor Greifer		Blatt: 1	
						Bearb. 31.10.16		Koch				2 Blätter	
						Gepr. 31.10.16		Koch				Zeichnungsnummer:	
						Norm				Zust.		Ersatz für: -	
										ME-Meßsysteme GmbH Tel.: +49 3302 7862060 www.me-systeme.de		Zeichnungsnummer: ZB-K6D80_Adaption_000(a)	
										Schutzvermerk DIN 34 beachten			



Position	Menge	ME Art.	Bezeichnung	Zeichnung
1	1	-	Roboterflansch TK40	-
2	1	xxxx	Adapterplatte Roboterflansch TK40	SO051_002(a)
3	1	xxxx	Bodenplattform K6D80	SO051_001(a)
4	1	8060	K6D80 2kN/100Nm	K6D80_000(b)
5	1	xxxx	Messplattform K6D80	SO052_001(a)
6	1	xxxx	Adapterplatte Robotiq Greifer	SO052_002(a)
7	1	-	Robotiq Greifer	
8	16	-	s-DIN912-M6x12-A2	
9	2	-	s-DIN 6325-6x16-St	
10	12	-	s-DIN7984-M8x12-A2	
11	2	-	s-DIN 6325-5x8-St	
12	2	-	s-DIN 6325-5x16-St	
13	4	-	s-DIN912-M5x40-A2	

Kanten o. Maßangabe DIN 6784 Innenkanten ± 0.2 Außenkanten ± 0.2		Allgemeintoleranzen ISO 2768-mK Oberfläche: DIN EN ISO 1302 ($\sqrt{Rz16}$)	Maßstab: 1:1,75	Gewicht: -	ME-Art.:
Gewindesenkungen DIN 76 unter 90° bis 120° bis Gewindeaußendurchmesser			Halbzeug: - Material:		
		Datum	Name		
		Bearb. 01.11.16	Koch		
		Gepr. 01.11.16	Koch		
		Norm			
		Bauteilbenennung:			
		K6D80-Adaption			
		Roboter Sensor Greifer			
		Zeichnungsnummer:			Blatt: 2
		ZB-K6D80_Adaption_000(a)			2 Blätter
Zust.	Änderung	Datum	Name	Format: A	
		Schutzvermerk DIN 34 beachten			Ersatz für: -