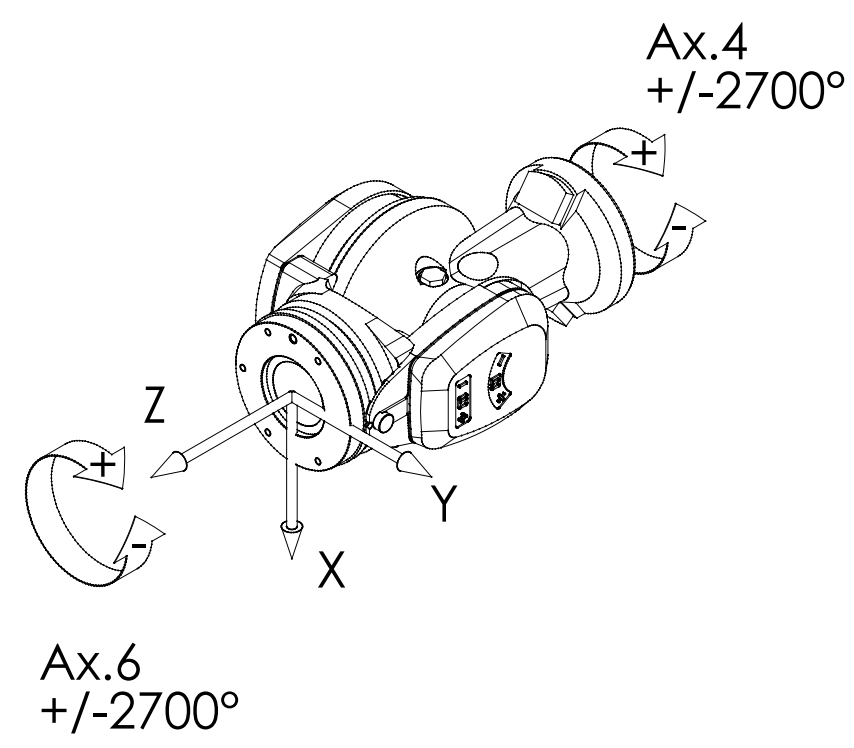
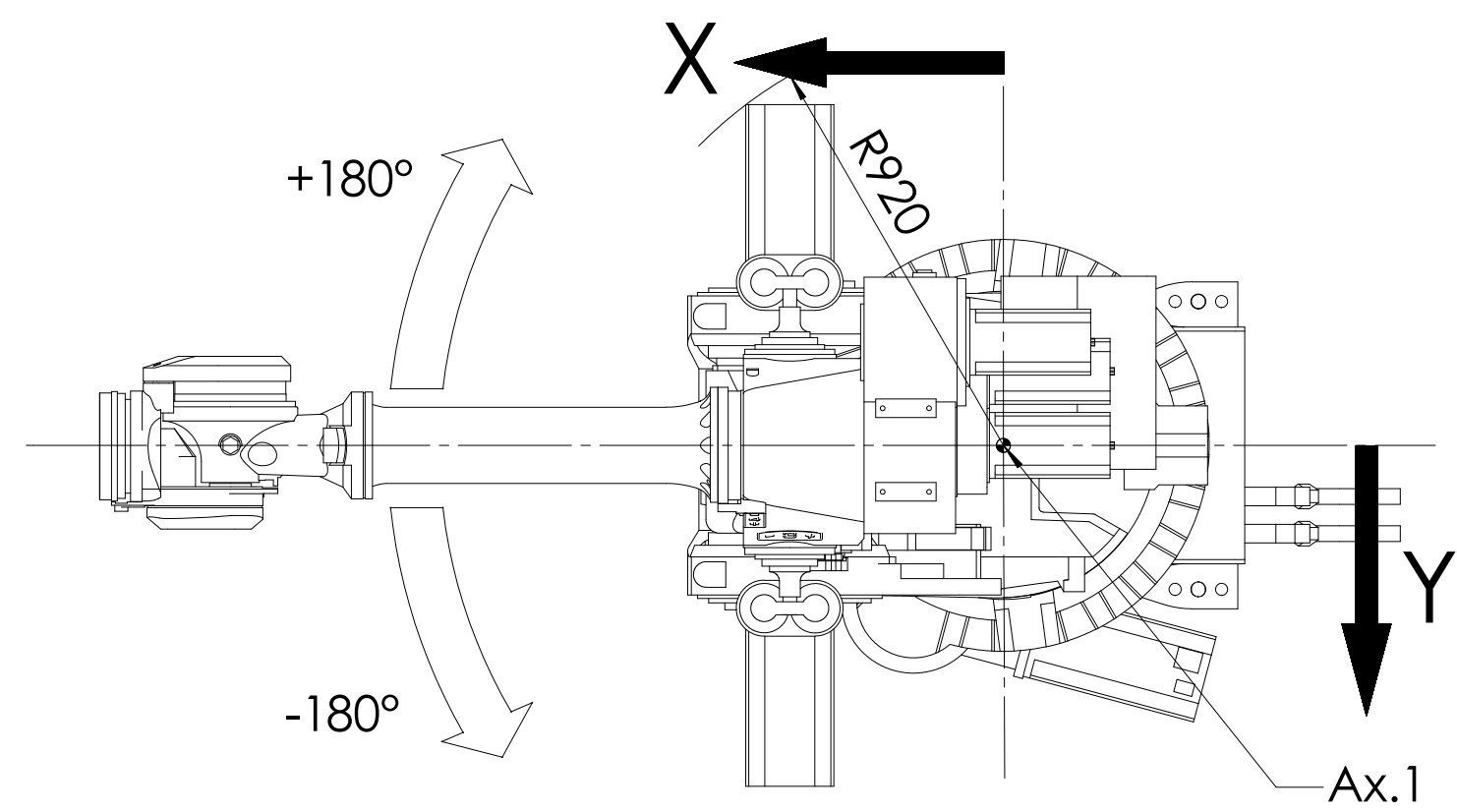
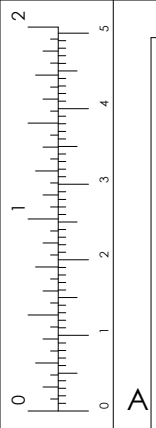


Pos	X [mm]	Z [mm]	Ax.2 [deg]	Ax.3 [deg]
1	775,2	1787,7	-60	-96
2	-486,3	2895,1	-60	-10
3	63,9	3356,8	-20	-10
4	2702,9	1341,4	75	-105
5	695,9	459,1	75	-231
6	-	-	-	-
7	1665	2440	0°	-90°

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 Qty 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	Data - Date	Scala - Scale	Formato - Size
Numerazione conduttori - Wires numbering			Foglio - Sheet	1/2	Tealdi	Amparore
Tipo - Type			Robot SMART NJ 450-2.7			
Materiale - Material			Area Operativa			
Superficiale - Surface			CR82270903			
Trattamento - Treatment			N° Disegno - Drawing No.			
No.	Kg.	HRC				
Modello - Model	Peso - Weight	Durezza - Hardness	<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>			
Quote senza indicazioni di tolleranza grado precisione medio: ISO 2768						
For dimensions with no tolerance indication average accuracy: ISO 2768						
Tolleranze generali - General tolerances						

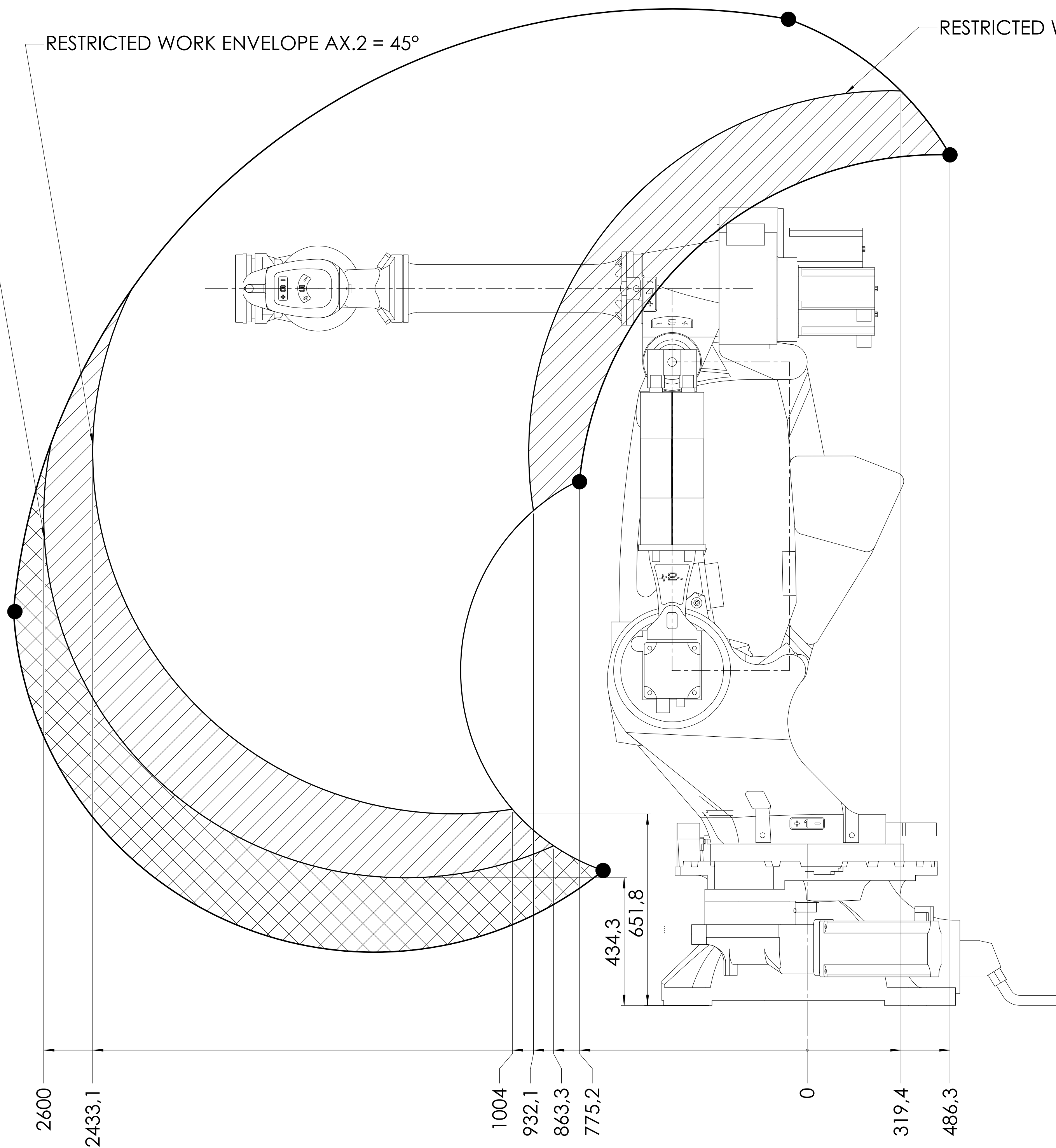


RESTRICTED WORK ENVELOPE AX.2 = 60°

RESTRICTED WORK ENVELOPE AX.2 = 45°

RESTRICTED WORK ENVELOPE AX.2 = -45°

A
B
C
D



N° Complessivo - Assembly Dwgs		Quantità per Complessivo Qty. 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		10/01/07	A 2	
Numerazione conduttori - Wires numbering					Foglio - Sheet		2/2	Tealdi Amparore	
Tipo - Type		Materiale - Material			Codice - Code		Foglio - Sheet		
Superficiale - Surface		Trattamento - Treatment			Termico - Heat		Visto - Checked		
No.	Kg.	HRC		HB		Titolo			
Modello - Model		Peso - Weight		Durezza - Hardness		Robot SMART NJ 450-2.7 Area Operativa			
Quote senza indicazioni di tolleranza grado precisione medio: ISO 2768					CR82270903				
For dimensions with no tolerance indication average accuracy: ISO 2768					COMAU				
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 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.				