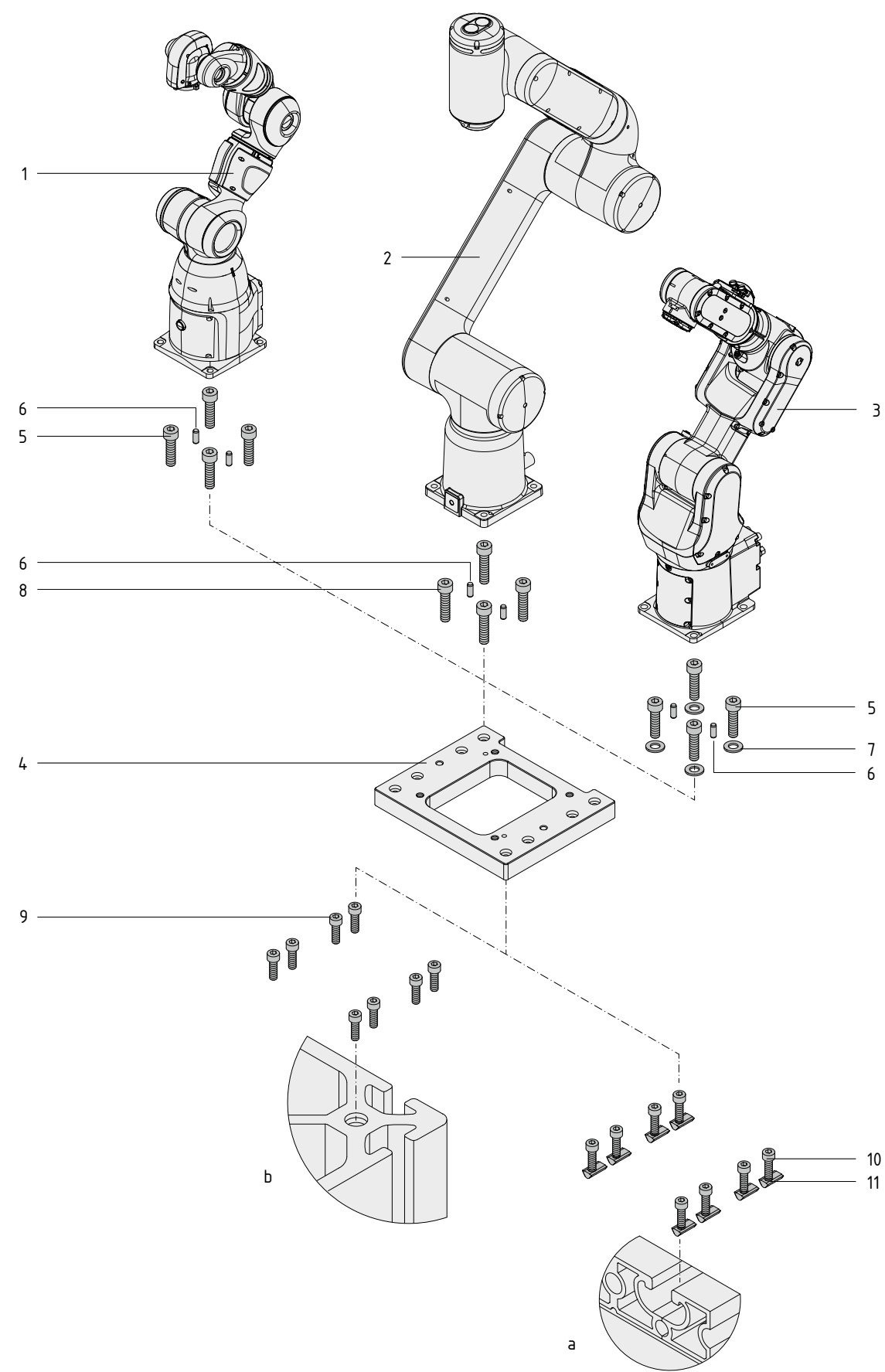




Roboter-Montageplatte 8 240x200 (4)			Befestigung der Montageplatte auf dem Profilsystem Baureihe 8		Befestigung des Roboters auf der Montageplatte		
		Artikelnummer		Gewinde M8 (Kernbohrung)	IRB 14050 (YuMi®) *	CRB 15000-5 (GoFa 5™)	CRB 1100 (SWIFTI™) **
Position			a	b	1	2	3
5	Zylinderschraube DIN 912-M10x30, St, 10.9	8.0.007.95			•		•
6	Zylinderstift ISO 8735 - 6m6x16, St, gehärtet				•	•	•
7	Unterlegscheibe DIN 125-M10, 20x10,5x2, St ***						•
8	Zylinderschraube DIN 912-M10x35, St, 10.9	0.0.655.59				•	
9	Zylinderschraube DIN 912-M8x30, St, 10.9	8.0.009.25		•			
10	Zylinderschraube DIN 912-M8x25, St, 10.9	0.0.610.71	•				
11	Nutenstein V 8 St M8	0.0.480.48	•				

- Bei Verwendung der empfohlenen Schrauben, beachten Sie folgende Anzugsmomente,
M8: 25Nm
M10: 65Nm
- Bei Verwendung abweichender Schrauben beachten Sie die Anzugsmomente der Roboter-Hersteller in Bezug auf die Festigkeitsklasse der Schrauben.
- Wir empfehlen die Verstiftung des Roboters mit der Montageplatte zur Sicherstellung der Wiederholgenauigkeit bei Demontage und Montage.
- Die Roboter-Montageplatte 8 240x200 verfügt über zwei Ø 7,8 mm Bohrungen zur optionalen Verstiftung mit einer Gestellkonstruktion.

* kompatibel zu Modellen mit Bottom-Connector (bei Gestellkonstruktionen beachten)
** kompatibel zu allen IRB/CRB 1100 Modellen inkl. 475/580mm Reichweite und Modellen mit Bottom-Connector (bei Gestellkonstruktionen beachten)
*** abweichend zur Herstellerangabe ist es zulässig die IRB/CRB1100 Baureihe mit M10 Schrauben zu montieren, Voraussetzung ist die Verwendung der empfohlenen Unterlegscheiben und Zylinderstifte.

Die vorstehenden Angaben stützen sich auf den heutigen Stand unserer Kenntnisse und stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar.
Bestehende Gesetze und Bestimmungen sind vom Empfänger des Produkts in eigener Verantwortung zu beachten.
Alle Rechte vorbehalten. Technische Änderungen und Irrtum vorbehalten