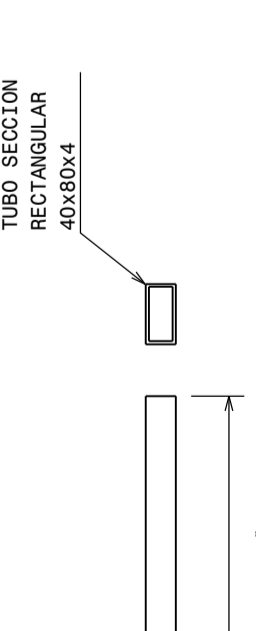
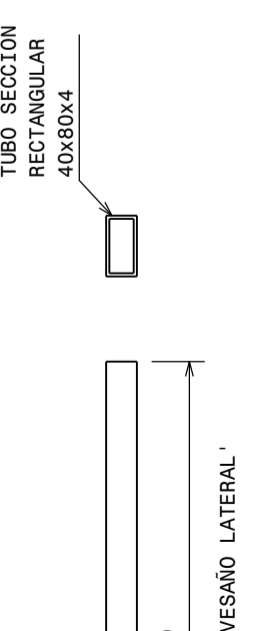
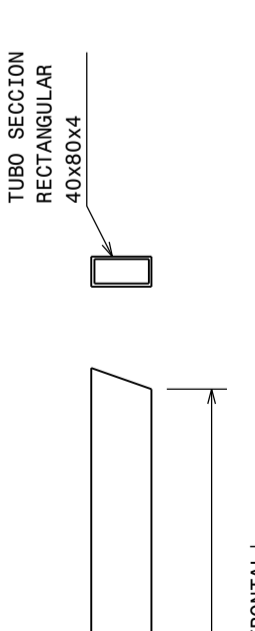
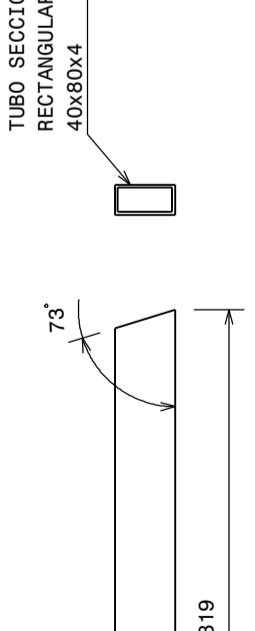
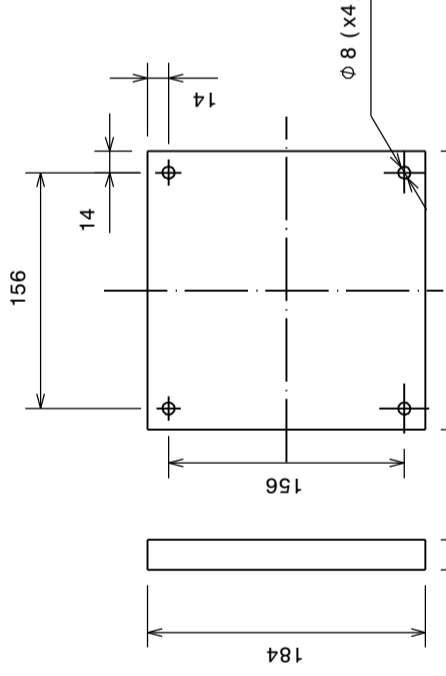
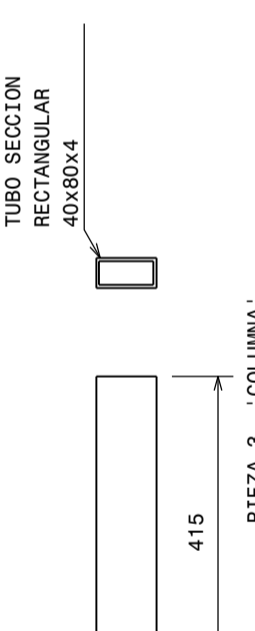
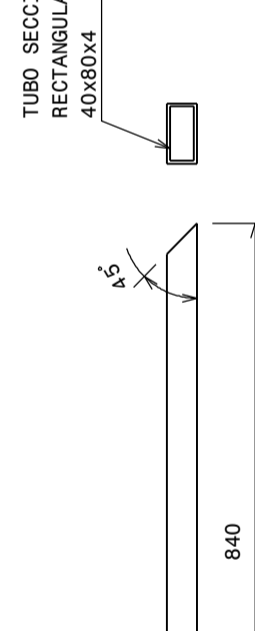
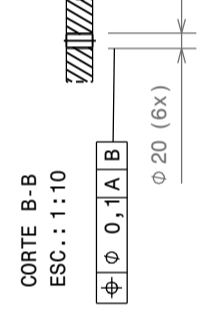
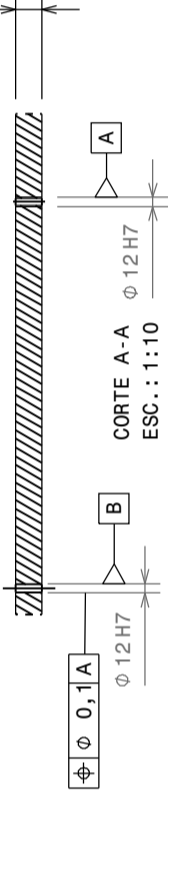
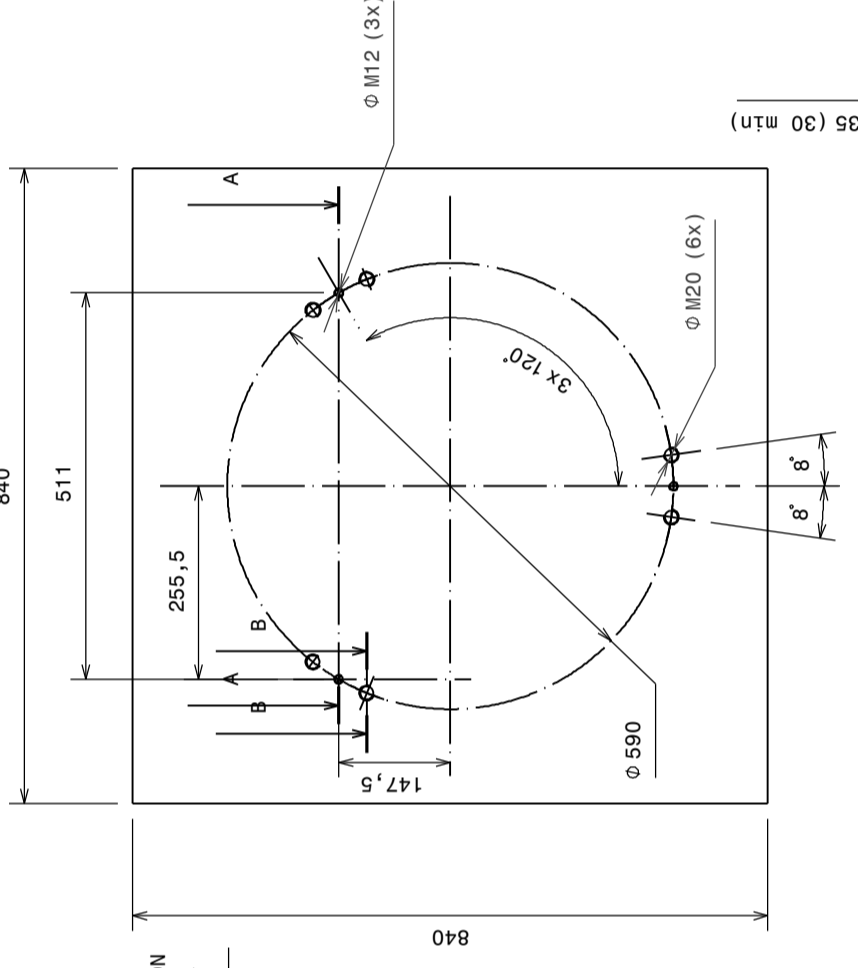


PIEZA 7 'PLACA ROBOT'



✓	RUGOSIDAD Ra[μ] (ISO 1302)	ARISTAS (ISO 13715)	TOLERANCIAS PARA DIMENSIONES SIN INDICACIONES INDIVIDUALES			
			ISO 2768	ISO 13920	ISO 2768-12	ISO 2768-12
✓	RUGOSIDAD Ra[μ] (ISO 1302)	ARISTAS (ISO 13715)	LINEALES	Grado m	Grado B	Grado K
			BISELES	Grado m	Grado -	Grado K
✓	RUGOSIDAD Ra[μ] (ISO 1302)	ARISTAS (ISO 13715)	ÁNGULOS	Grado m	Grado C	Grado K
			TOLERANCIAS GEOMÉTRICAS SEGUN NORMA: ISO 1101	Grado -	Grado F	Grado K

POS	CANT	PART NUMBER	DENOMINACIÓN	MATERIAL	DIMENSIONES	OBSERVACIONES
8	2		TRAVESAÑO FRONTAL	CAÑO RECTANGULAR 40X80	680MM	
7	1		PLACA ROBOT	PLACA 35MM	840X840MM	ESPEJOR MIN. 30
6	2		DIAGONAL FRONTAL	CAÑO RECTANGULAR 40X80	849MM	
5	4		PLACA BASE	PLACA 15MM	184X184	
4	4		VIGA	CAÑO RECTANGULAR 40X80X4	840MM	
3	4		COLUMNA	CAÑO RECTANGULAR 40X80X4	620MM	
2	2		TRAVESAÑO LATERAL	CAÑO RECTANGULAR 40X80	760MM	
1	2		DIAGONAL LATERAL	CAÑO RECTANGULAR 40X80	913MM	

OBS.	CANT.	PROY.	C25	SIST	CONJ	NUM	REV
MASA APROXIMADA		290 Kg.		PART NUMBER			
FECHA DE VIGENCIA:		ESTADO DEL DOCUMENTO					
IMPRESIÓN CONTROLADA Nº:							

Este documento es una impresión controlada sólo si se encuentra firmado y numerado por el responsable del área.

FECHA: _____

FIRMA: _____

DOCUMENTOS DE REFERENCIA

REV.	FECHA	DESCRIPCIÓN	REVISÓ	APROBÓ	LIBERÓ
Proyecto	A. LEAÑO	Firma			
Dibujo	A. LEAÑO				
Revisó	A. SERDINE				
Aprobó	A. FITIPALDI				
Libero	D. DELMAGRO				

Projecto CAREM 25
ROBÓTICA

Logo: ENFA

CODIGO N.º: PL-CAREM25J-10-A6105-r0

1 de 1

ESTRUCTURA BASE DE ROBOT
PLANO DE CONJUNTO ESTRUCTURA BASE DE ROBOT

Esc. 1:10

CONTRATISTA: A2