



| Roboter-Montageplatte 8 280x280 (0.0.709.45) (6) | | Befestigung der Montageplatte auf dem Profilsystem Baureihe 8** | | | Befestigung des Roboters auf der Montageplatte | | | | |
|--|--|---|---|-----------------------------|--|----------------|-----------------|----------------|--|
| | | Artikelnummer | 8 | Gewinde M8 (Kernbohrung) | Universal Robots UR20 UR30 | KUKA iiwa 7 | KUKA iiwa 14 | KUKA iisy 3 | KUKA iisy 6 iisy 8 iisy 11 iisy 15 |
| Position | | | a | b | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| 7 | Zylinderschraube DIN912 M8x30, St, 10.9 | 8.0.009.25 | | • | | • | | • | |
| 8 | Zylinderstift ISO 8735 - 6m6x18, St, gehärtet | | | | | • | • | • | • |
| 9 | Zylinderschraube DIN912 M10x35, St, 10.9 | 0.0.655.59 | | | | | • | | |
| 10 | Zylinderschraube DIN912 M10x40, St, 10.9 | 0.0.655.60 | | | • | | | | • |
| 11 | Zylinderstift ISO 8735 - 8m6x18, St, gehärtet | | | | • | | | | |
| 12 | Nutenstein V 8 St M8* | 0.0.480.48 | • | | | | | | |
| 13 | Zylinderschraube DIN912 M8x25, St, 10.9 | 0.0.610.71 | • | | | | | | |

- 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 Versteifung des Roboters mit der Montageplatte zur Sicherstellung der Wiederholgenauigkeit bei Demontage und Montage

* Nach Rücksprache mit der item GmbH Niederlassung oder Vertriebspartner sind auch andere Varianten des Nutensteins der Baureihe 8 möglich.

** Die Anzahl der Zylinderschrauben ist abhängig von den Anschraubmöglichkeiten, beachten Sie die Belastungsangaben des Roboter-Herstellers

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