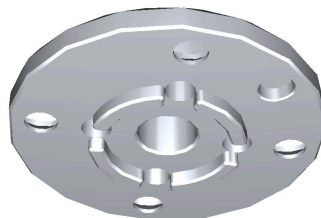
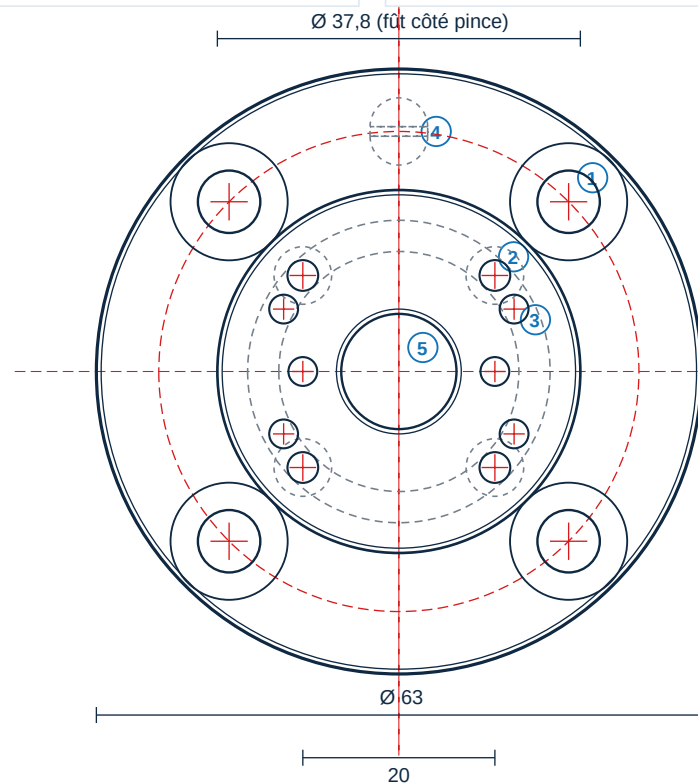


Vue 3D côté pince



Vue 3D côté robot (bossage de centrage)



Vue côté pince (dessus). Pointillés gris : formes côté robot (dessous).

1 4 x Ø 6,5 débouchants sur Ø 50 à 45°, tête noyée Ø 12,2 : vis M6 vers le robot (ISO 9409-1-50-4-M6)

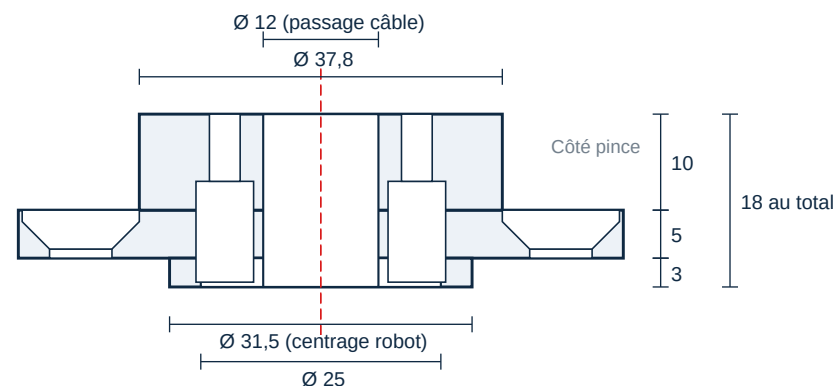
2 4 x Ø 3,2 sur carré 20 x 20, lamage Ø 6 par-dessous : vis M3 vers la pince

3 6 x Ø 3 profondeur 3,2 : pions de centrage de la pince

4 Trou oblong Ø 6 profondeur 3 : pion de détrompage du robot (dessous)

5 Passage central Ø 12 pour le câble de la pince

Coupe A-A (trous ramenés dans le plan de coupe)



Côté robot : bossage Ø 31,5 centré dans l'alésage du poignet ISO 9409-1

Bride robot PGE-5 / PGEA-15 / PGEA-50 / PGEA-100

Interface ISO 9409-1-50-4-M6 - matière aluminium (DH Robotics)

Cotes en mm relevées sur le modèle 3D DH Robotics (fichier STEP téléchargeable). Fixation robot : 4 vis M6. Fixation pince : 4 vis M3 + pions de centrage. Échelle 3,6:1 - document commercial non contractuel.