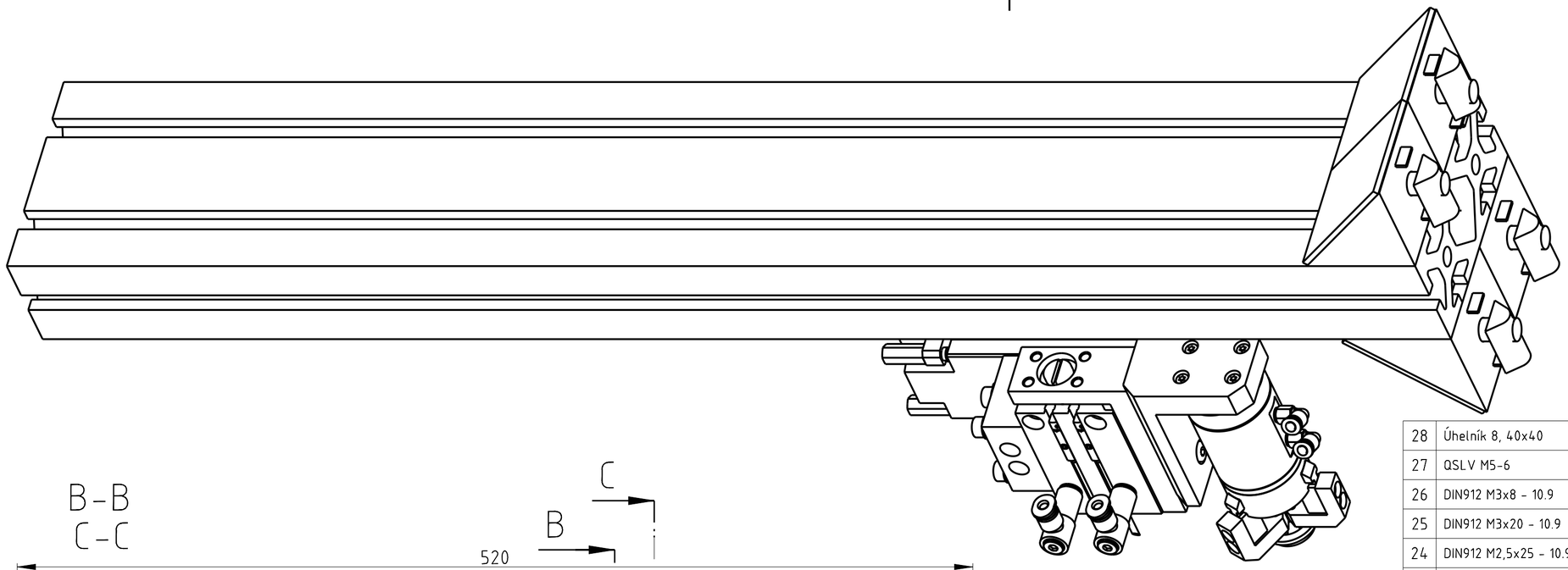

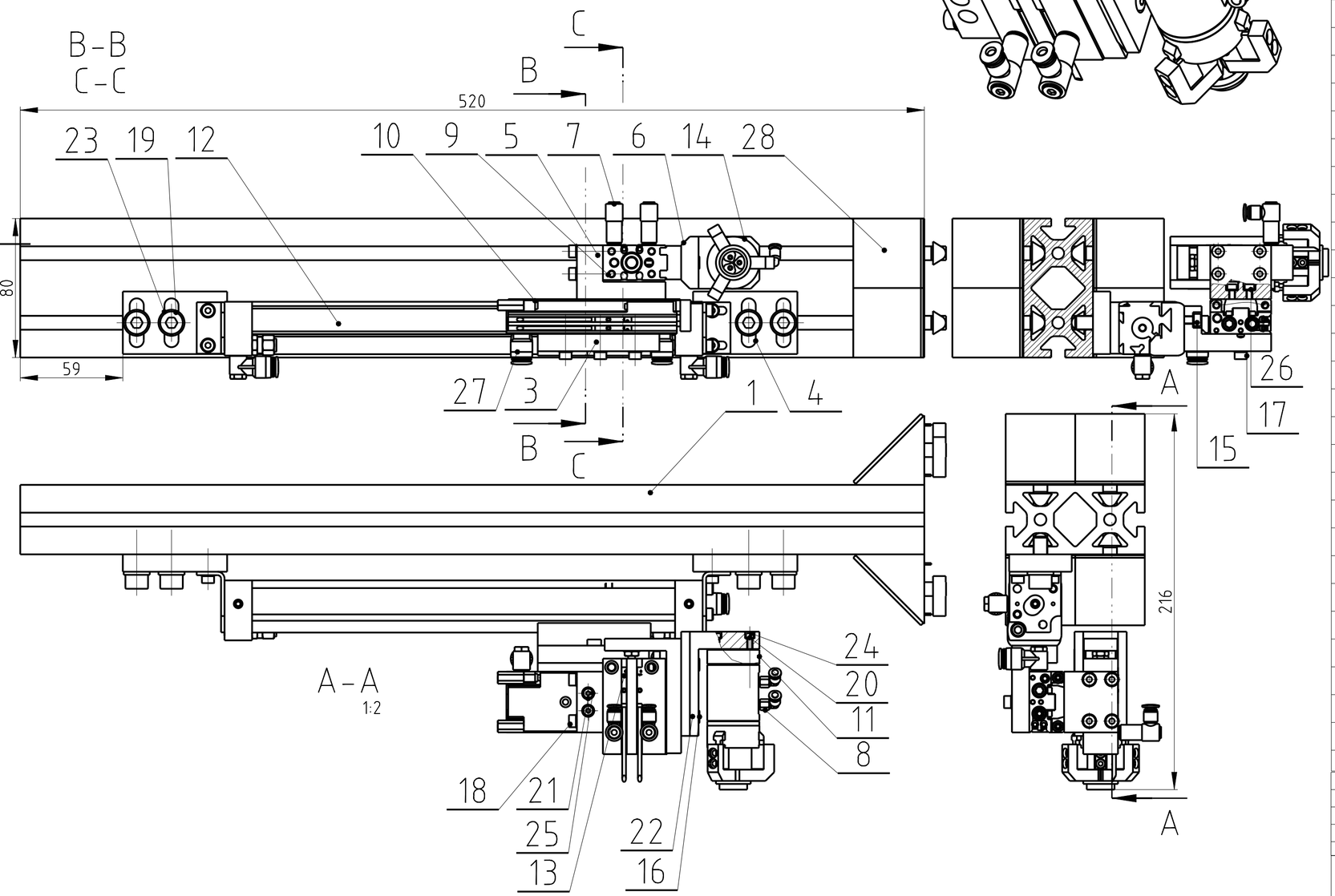

Poz.	Název - rozměr	Číslo výkresu/Polotovar	Materiál	T.odp.	C.hmot.	Název souboru	Počet kusů
28	Úhelník 8, 40x40				0.07	WINK_SATZ_8_40X40	4
27	QSLV M5-6				2474.84	QSLV_M5_6	4
26	DIN912 M3x8 - 10.9				0.00	ISO14579-M3X8-10_9	4
25	DIN912 M3x20 - 10.9				0.00	ISO14579-M3X20-10_9	2
24	DIN912 M2,5x25 - 10.9				0.00	ISO14579-M2_5X25-8_8	4
23	Podložka 8				0.00	DINENISO7092-8	4
22	Podložka 4				0.00	DINENISO7092-4	15
21	Podložka 3				0.00	DINENISO7092-3	6
20	Podložka 2,5				0.00	DINENISO7092-2_5	4
19	DIN912 M8x22 - 10.9				0.02	DIN912-M8X22-12_9	4
18	DIN912 M4x22 - 10.9				0.00	DIN912-M4X22-8_8	4
17	DIN912 M4x18 - 10.9				0.00	DIN912-M4X18-12_9	3
16	DIN912 M4x12 - 10.9				0.00	DIN912-M4X12-12_9	6
15	DIN912 M4x10 10.9				0.00	DIN912-M4X10-12_9	2
14	DHDS 16-A				33507.89	1259491_DHDS-16-A	1
13	SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8D				423.11	551375_SMT-10M-PS-24V-E-0,3-L-M8	6
12	DGC 12-150-G-YSR-A				187468.20	530907_DGC-12-150-G-P-A1	1
11	SMH-S1-HGD16				7124.06	175713_SMH-S1-HGD16	1
10	SLT - 6 - 50 - P-A				57562.88	170553_SLT-6-50-P-A	1
9	SLS - 10 - 20 - P-A				47174.45	170494_SLS-10-20-P-A	1
8	QSML M3-3				406.42	153330_QSML-M3-3	2
7	QSMLLV - M5-3-I				2001.34	130834_QSMLLV-M5-3-I	2
6	Závěs	0550_05_01			0.07	550_MEZIDESKA_3	1
5	Spojka	0550_05_02			0.07	550_MEZIDESKA_2	1
4	Kotva	0550_05_04			0.13	0550_KOTVA	2
3	Mezikus	0550_05_03			0.12	0550_BLOK	1
2					526.42	026_POUZDRO_MOTORU	1
1	Profil 8, 40x40x520				2.53	1_P_8_80X40_26	1

Index	Popis změny	Dne	Podpisy

Čistý rozměr | Materiál | Přesnost: ISO 2768 mK
Polotovar | Čistá hmotnost: 876516.3 | Tolerování: ISO 8015
Měřítko: 3:10 | Tř. odp. | Promítání | Číslo sestavy: 0550 | Pozice
Změna | Jazyk: CZ | Číslo výkresu: 0550_05

VŠB-TU Ostrava, Fakulta strojní
Katedra robotiky kat 354

Kreslil: Vocetka
Technický referent
Přezkoušel
Datum vydání: /2017
Formát: A2 | List

Název, název souboru: Manipulátor
0550_05_MANIPULATOR