



| MODELLO | A | B | C | PORTATA | MOMENTO TORCENTE TAVOLA | MOMENTO RIBALTANTE |
|------------|------|-----|-----|---------|-------------------------|--------------------|
| PRBCU 500 | 1200 | 900 | 700 | 500 kg | 2000Nm | 2000Nm |
| PRBCU 1000 | 1200 | 900 | 700 | 1000 kg | 4760Nm | 4760Nm |

CASARINI ROBOTICA

Robot Industriali - Assistenza Tecnica - Servizi & Sistemi
 Via Circonvallazione EST 107 - 41053 Maranello (MO) Italia
 Tel +39 0536-941608 Fax +39 0536-941377 - P.IVA/CF 02525120362

| | |
|--------------|--|
| Materiale 1: | |
| Materiale 2: | |
| Materiale 3: | |
| Materiale 4: | |

| | | | |
|--|----------------------------|--------------------|-------------------------------------|
| Scala disegno : 1:20 | Trattamento superficiale : | Peso 2332606.88 | Indice modifica DATA: 06/02/2017 |
| Descrizione: Posizionatore rotobasculante in culla | | | Disegnato da: A. Barbieri |

| | | | |
|-----------------------|--|--|--|
| Codice/Denominazione: | | | |
|-----------------------|--|--|--|