

KUKA Roboter GmbH

Zugspitzstrasse 140  
D-86165 Augsburg / Germany  
Tel. +49 (0)821-797-0



Firma / Kunde	
Projektbeschreibung	KRC4-TDA1-X33-BX20-A
Zeichnungsnummer	00181624
Kommission	
Hersteller (Firma) KUKA Roboter GmbH	
Projektname	
Fabrikat	
Typ	KRC4 nexxt
Installationsort	
Projektverantwortlicher	
Erstellt am	31.08.2010
Bearbeitet am	31.08.2010
von ARr	
Anzahl der Seiten 46	

0123456789

Inhaltsverzeichnis 目录

KUKA\_Standard\_001 / 16.04.2008

自动生成的页面已手动重新编辑

Spalte X: eine automatisch erzeugte Seite wurde manuell nachbearbeitet

编辑

Seite 页	Seitenbeschreibung 页面描述	Seitenzusatzfeld 页面补充字段	Datum 日期	Bearbeiter	X
=+DOKU/1	Titel- / Deckblatt		31.08.2010	rottmair	
=+DOKU/2	Inhaltsverzeichnis : =+DOKU/1 - =+B/4				
=+DOKU/2.a	Inhaltsverzeichnis : =+B/5 - =+KLM/11				
=+E/1	Übersicht Versorgung		31.08.2010	rottmair	
=+E/2	Übersicht Achsen		31.08.2010	rottmair	
=+E/3	Übersicht CCU-Signale		31.08.2010	rottmair	
=+E/4	Übersicht CCU-Signale		31.08.2010	rottmair	
=+E/5	Übersicht CCU-Signale		31.08.2010	rottmair	
=+E/6	Busübersicht		31.08.2010	rottmair	
=+E/7	Übersicht Kundenschnittstelle		31.08.2010	rottmair	
=+G/1	Einspeisung		31.08.2010	rottmair	
=+G/2	Verteilung AC 400V		31.08.2010	rottmair	
=+G/3	Netzteil DC27V		31.08.2010	rottmair	
=+G/4	KSP -T2		31.08.2010	rottmair	
=+G/5	KSP -T1		31.08.2010	rottmair	
=+G/6	KPP-G1		31.08.2010	rottmair	
=+G/7	Ballastwiderstand		31.08.2010	rottmair	
=+G/8	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/9	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/10	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/11	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/12	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/13	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/14	Anschlüsse CCU		31.08.2010	rottmair	
=+G/15	KCB-BUS Verbindung		31.08.2010	rottmair	
=+G/16	KPC Signale		31.08.2010	rottmair	
=+G/17	US1/US2-Spannung		31.08.2010	rottmair	
=+G/18	Switch Port 1-4		31.08.2010	rottmair	
=+G/19	Switch Port 5-8		31.08.2010	rottmair	
=+B/1	Steckeranordnung -A1 (CCU)		31.08.2010	rottmair	
=+B/2	Steckplatzzuordnung KPC-Rahmen		31.08.2010	rottmair	
=+B/3	Steckerfeld		31.08.2010	rottmair	
=+B/4	Gehaeuse vorn		31.08.2010	rottmair	

0

1

2

3

4

5

6

7

8

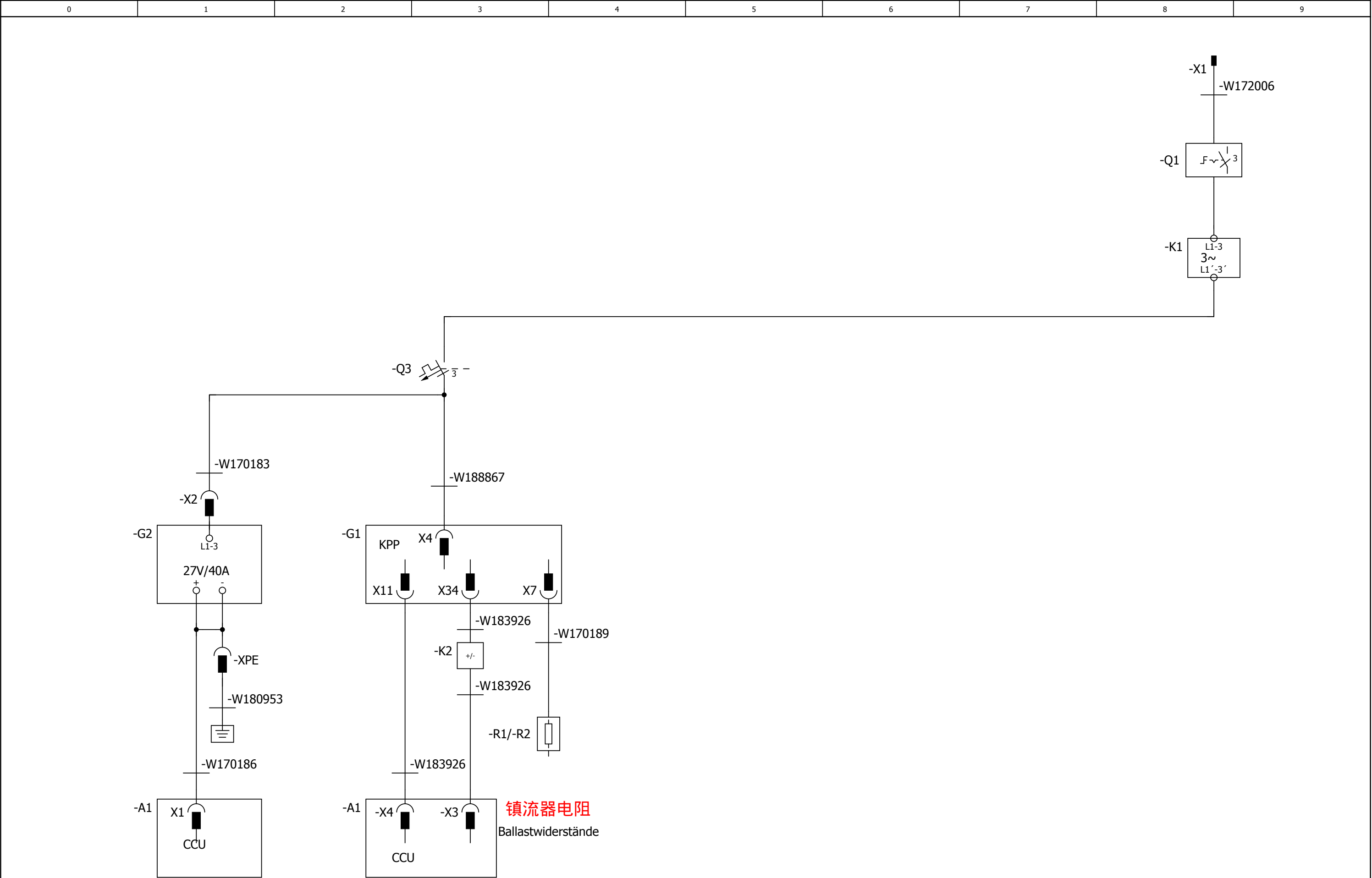
9


KUKA\_Standard\_001 / 16.04.2008

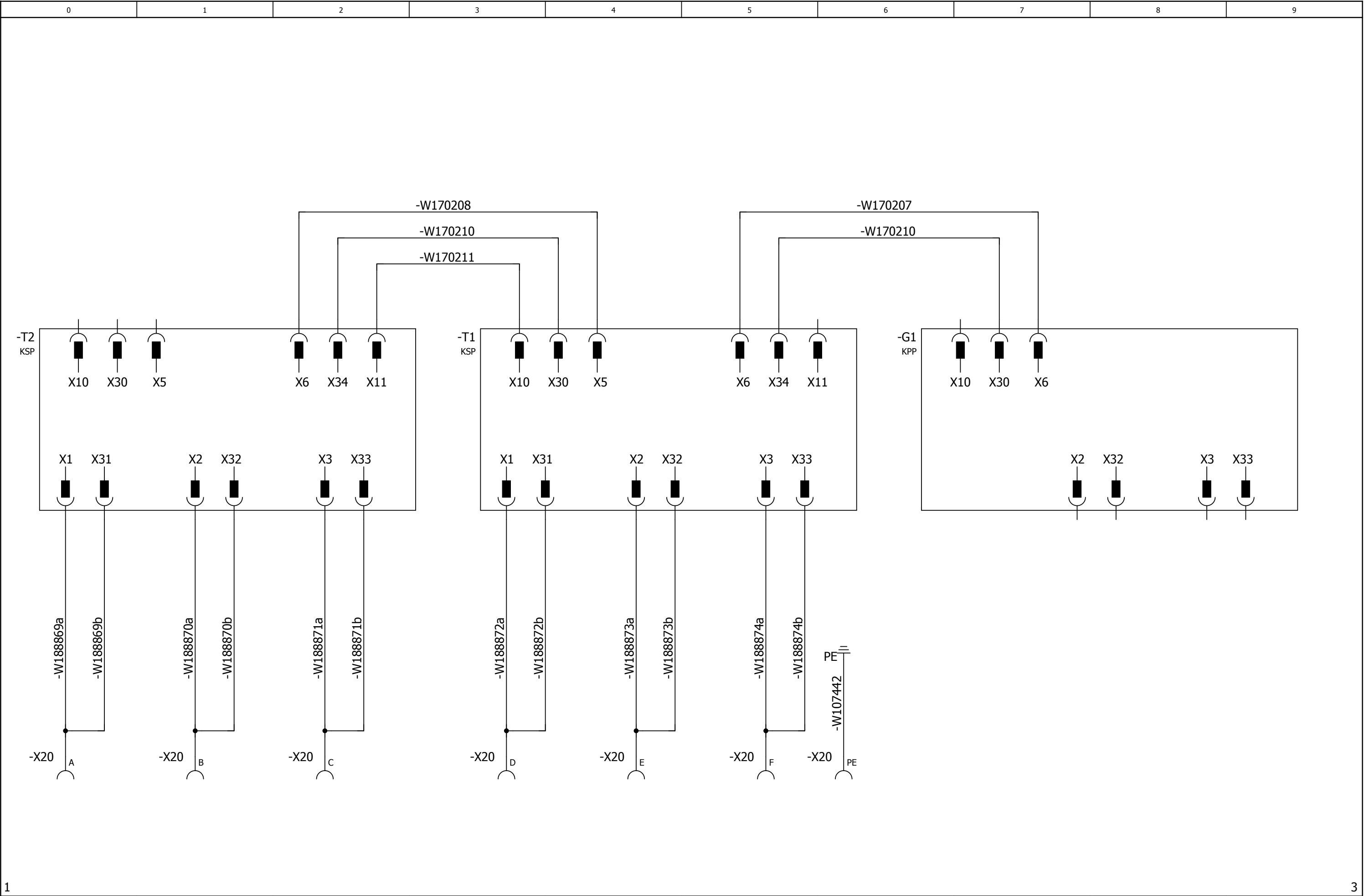
Inhaltsverzeichnis

Spalte X: eine automatisch erzeugte Seite wurde manuell nachbearbeitet

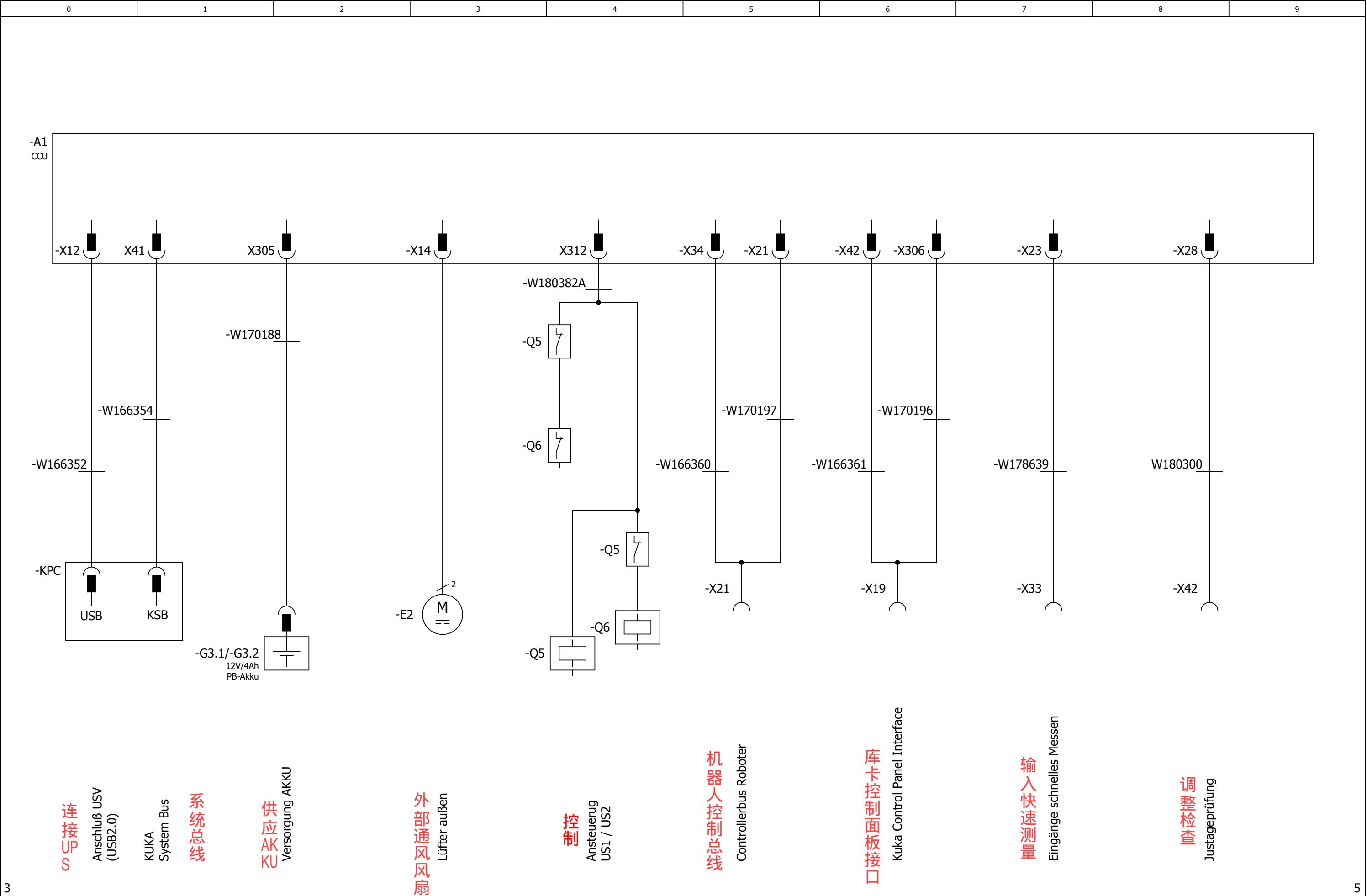
Seite	Seitenbeschreibung	Seitenzusatzfeld	Datum	Bearbeiter	X
=+B/5	Gehaeuse hinten		31.08.2010	rottmair	
=+B/6	Gehaeuse Draufsicht / Boden		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/1	Steckerplan =+G-X1		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/2	Steckerplan =+G-X19		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/3	Steckerplan =+G-X20		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/4	Steckerplan =+G-X21		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/5	Steckerplan =+G-X33		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/6	Steckerplan =+G-X42		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/7	Steckerplan =+G-X210		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/8	Steckerplan =+G-X212		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/9	Steckerplan =+G-X214		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/10	Steckerplan =+G-X215E		31.08.2010	rottmair	
=+KLM/11	Steckerplan =+G-X215P		31.08.2010	rottmair	




+DOKU/2.a											2										
0			1			2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung		Übersicht Versorgung				Blatt 1 von 7				
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A					Artikelnummer 00181624										
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Zeichnungsnummer 00181624		Dok.Ver. 01								
			Plott	31.08.2010		=		+ E			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!										







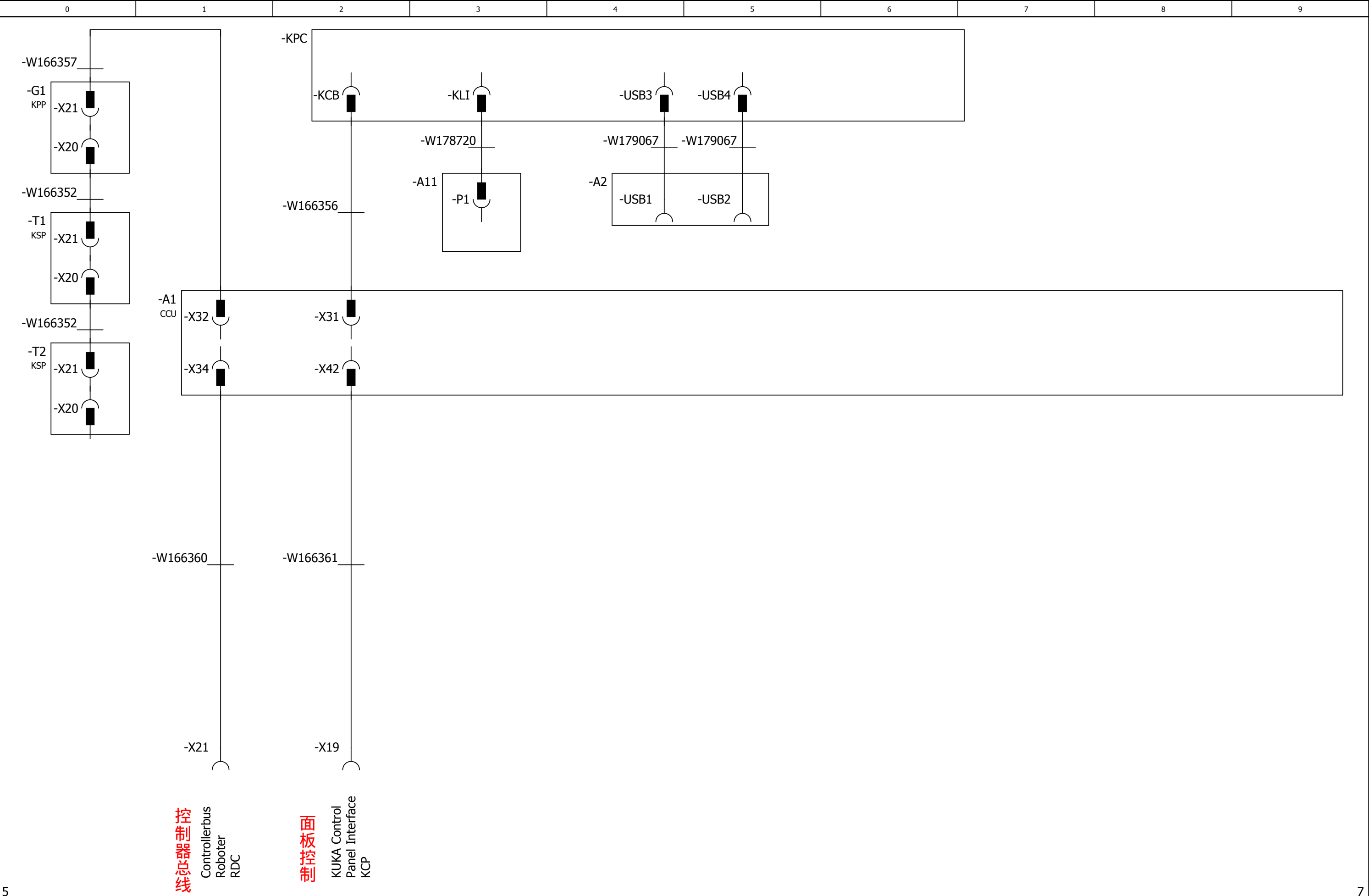
0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt							 Roboter GmbH      Augsburg		Benennung				Übersicht CCU-Signale				Blatt 4 von 7						
			Bearb.	31.08.2010	rothmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A									Artikelnummer								00181624						
			Gepr.	31.08.2010	EEC										Zeichnungsnummer				00181624				Dok.Ver.		01				
			Plott	31.08.2010		=				+ E					Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!														

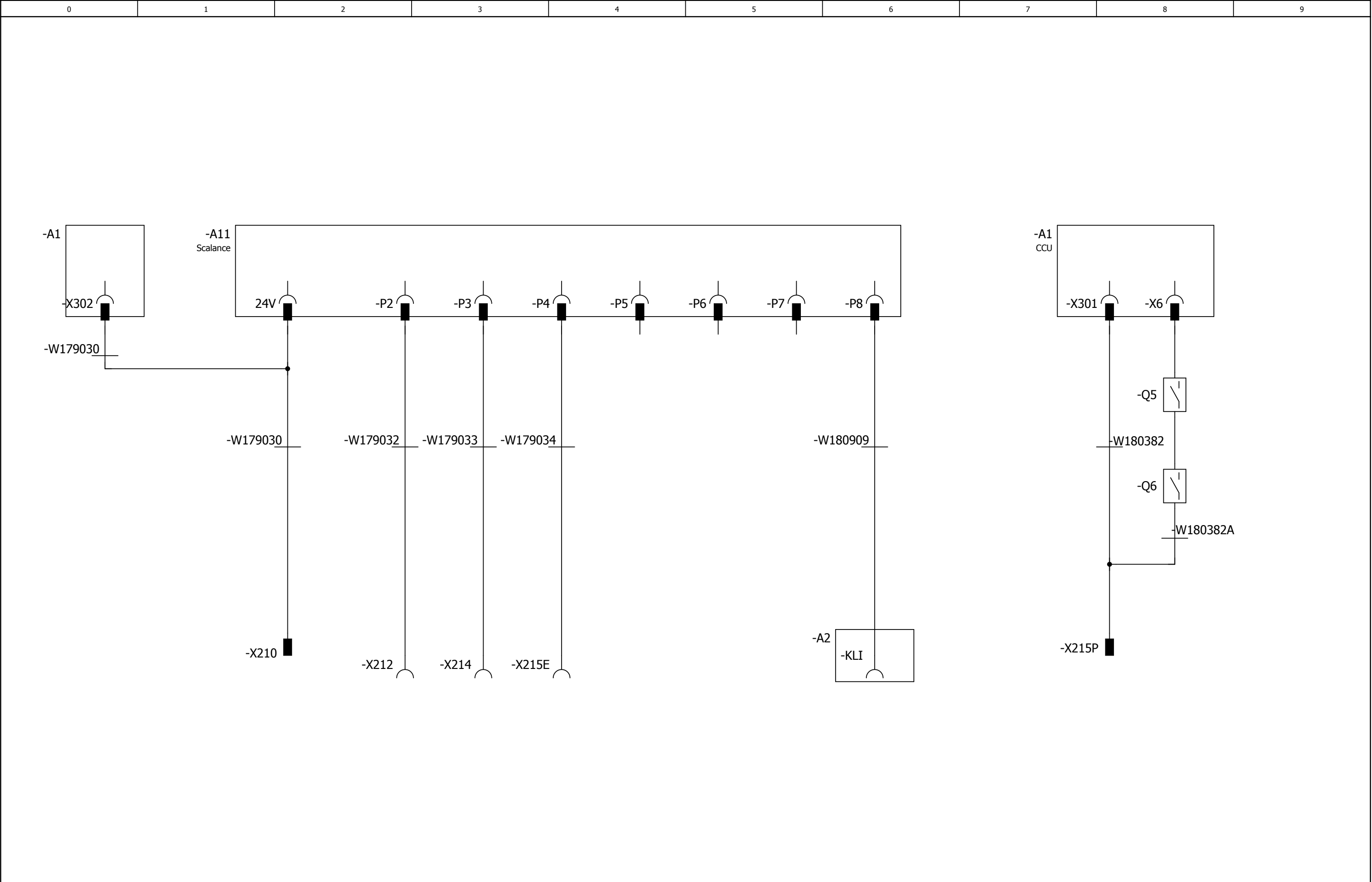


Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!

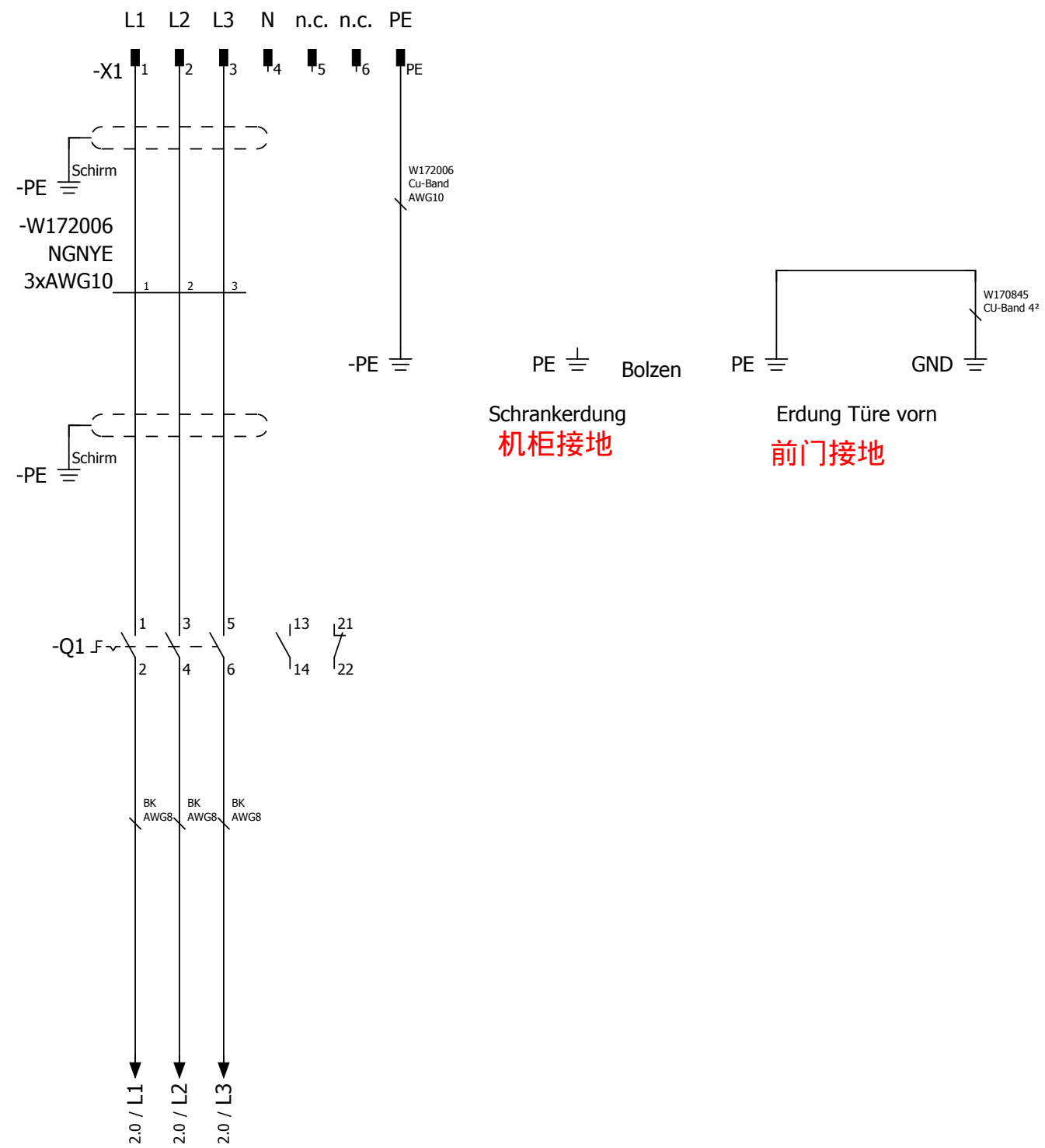





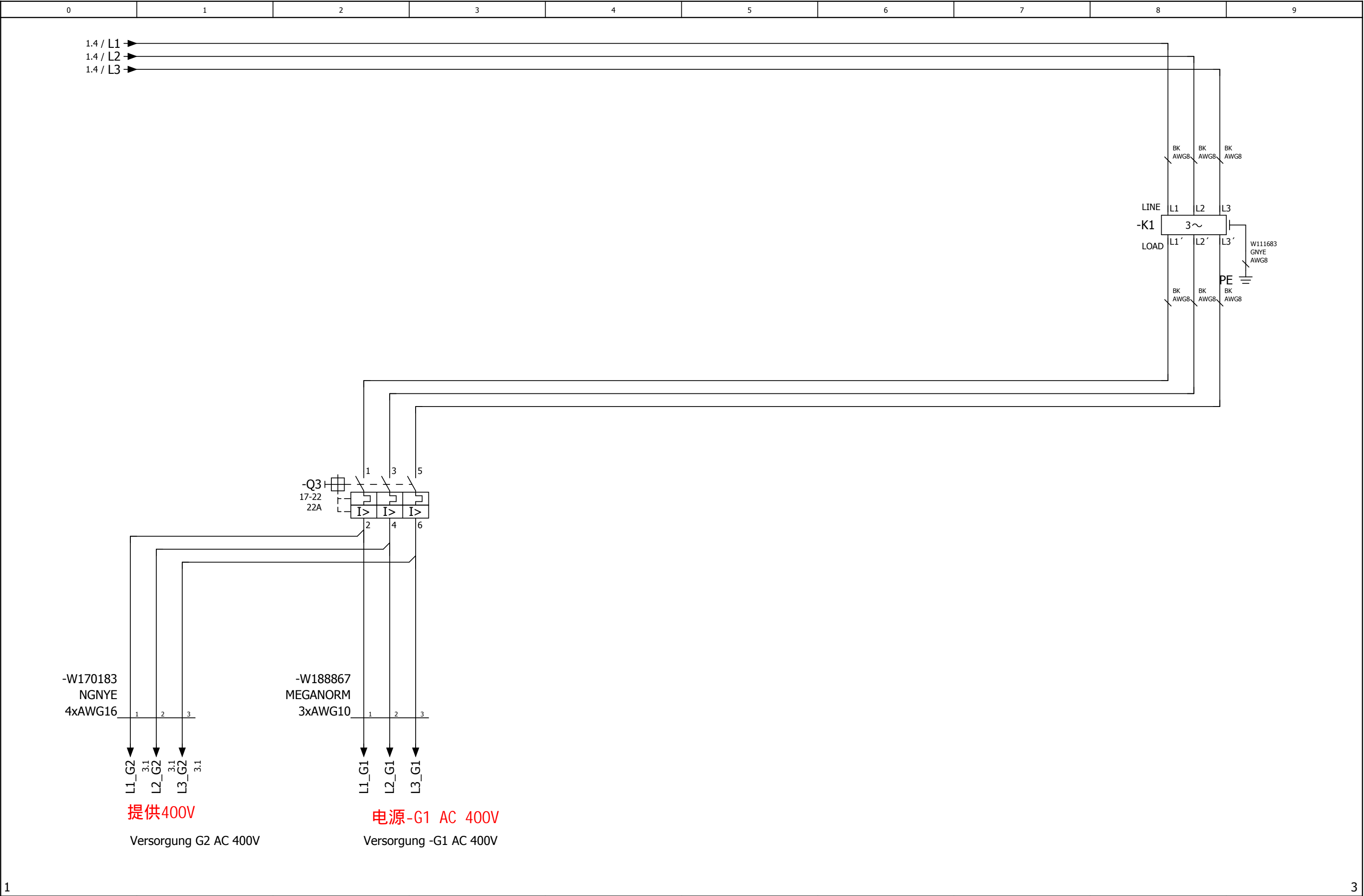




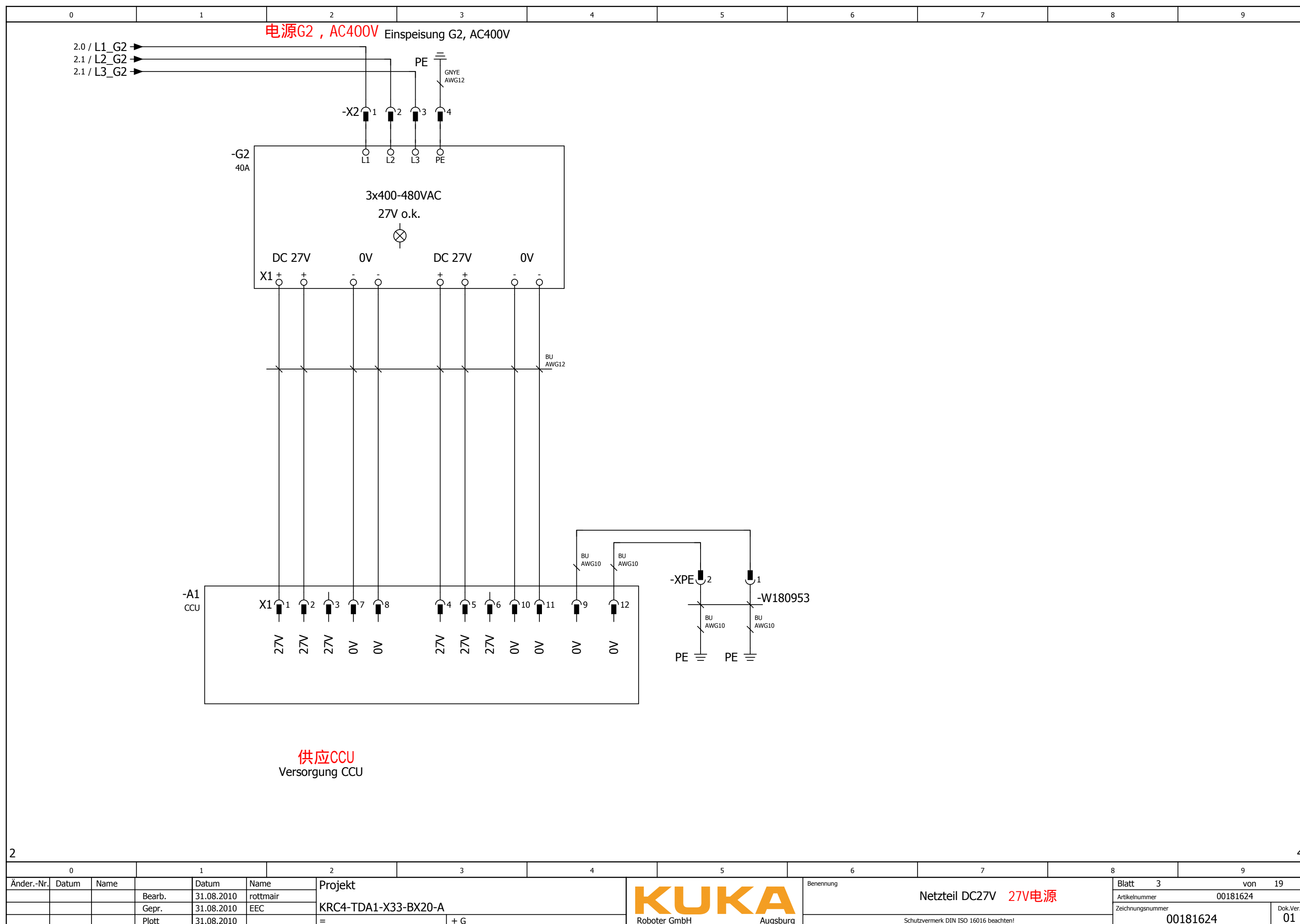
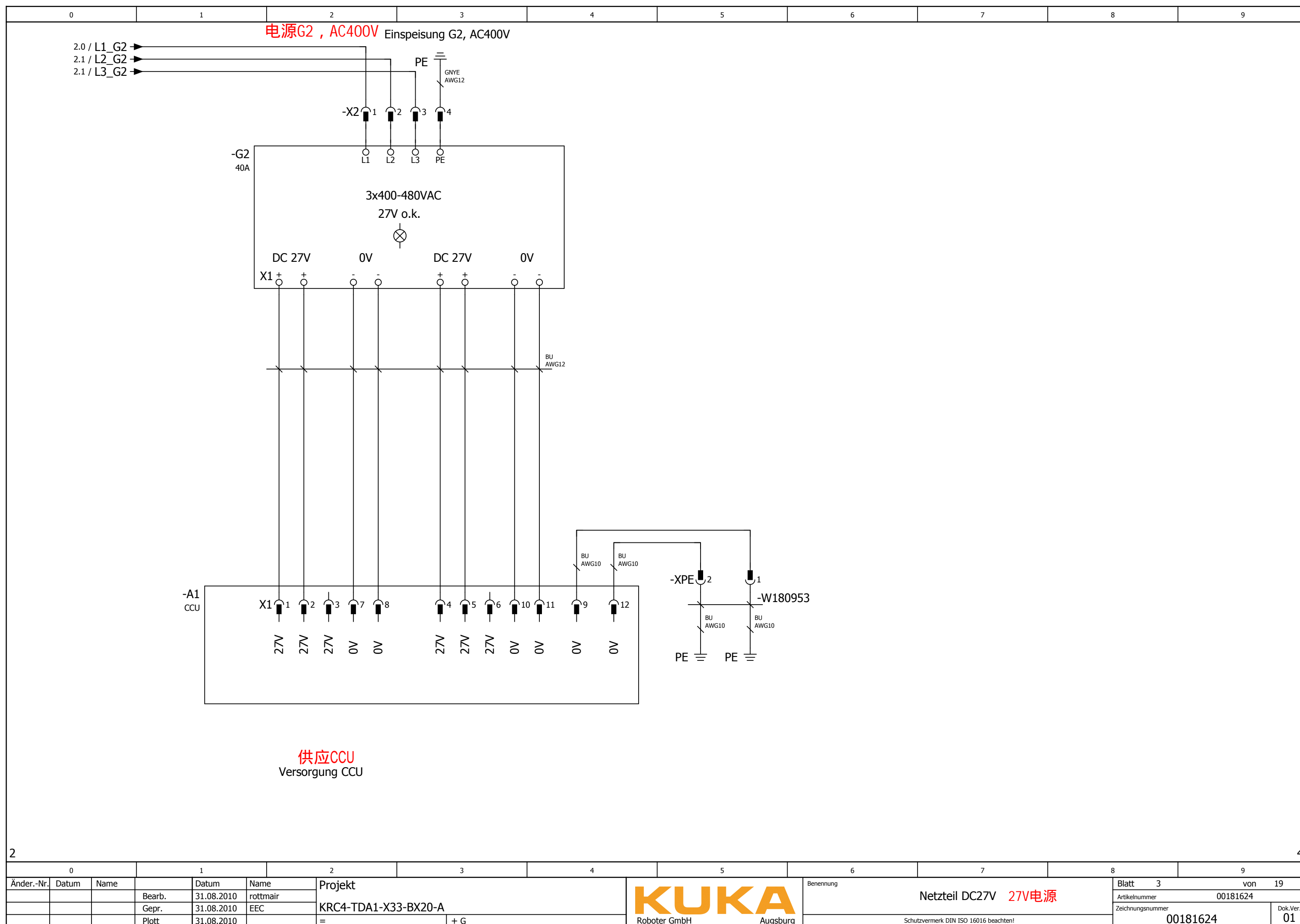
Einspeisung

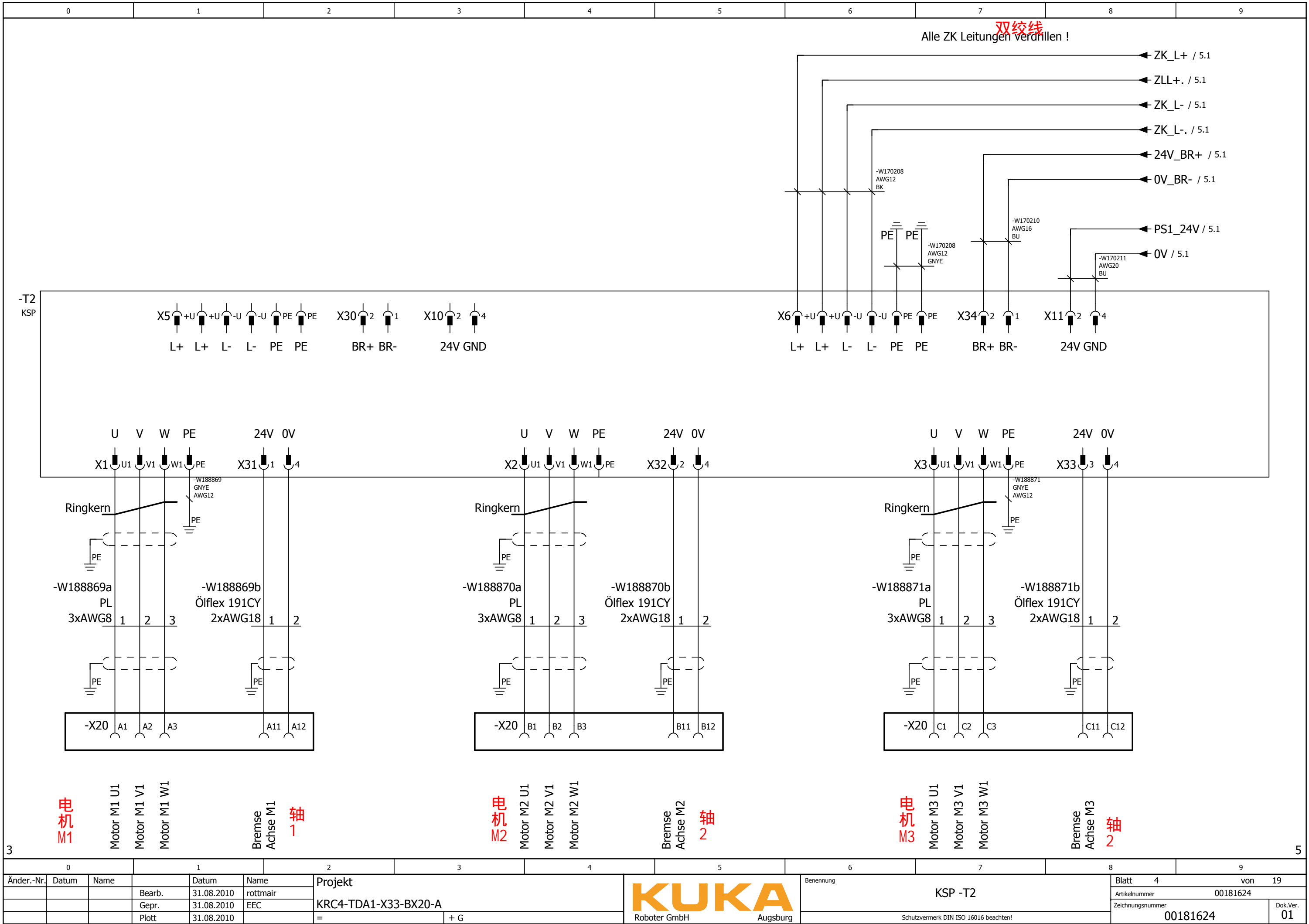


0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung						Blatt 1 von 19			
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A					Einspeisung						Artikelnummer 00181624			
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Zeichnungsnummer						Dok.Ver.			
			Plott	31.08.2010		=		+ G			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!						00181624 01			

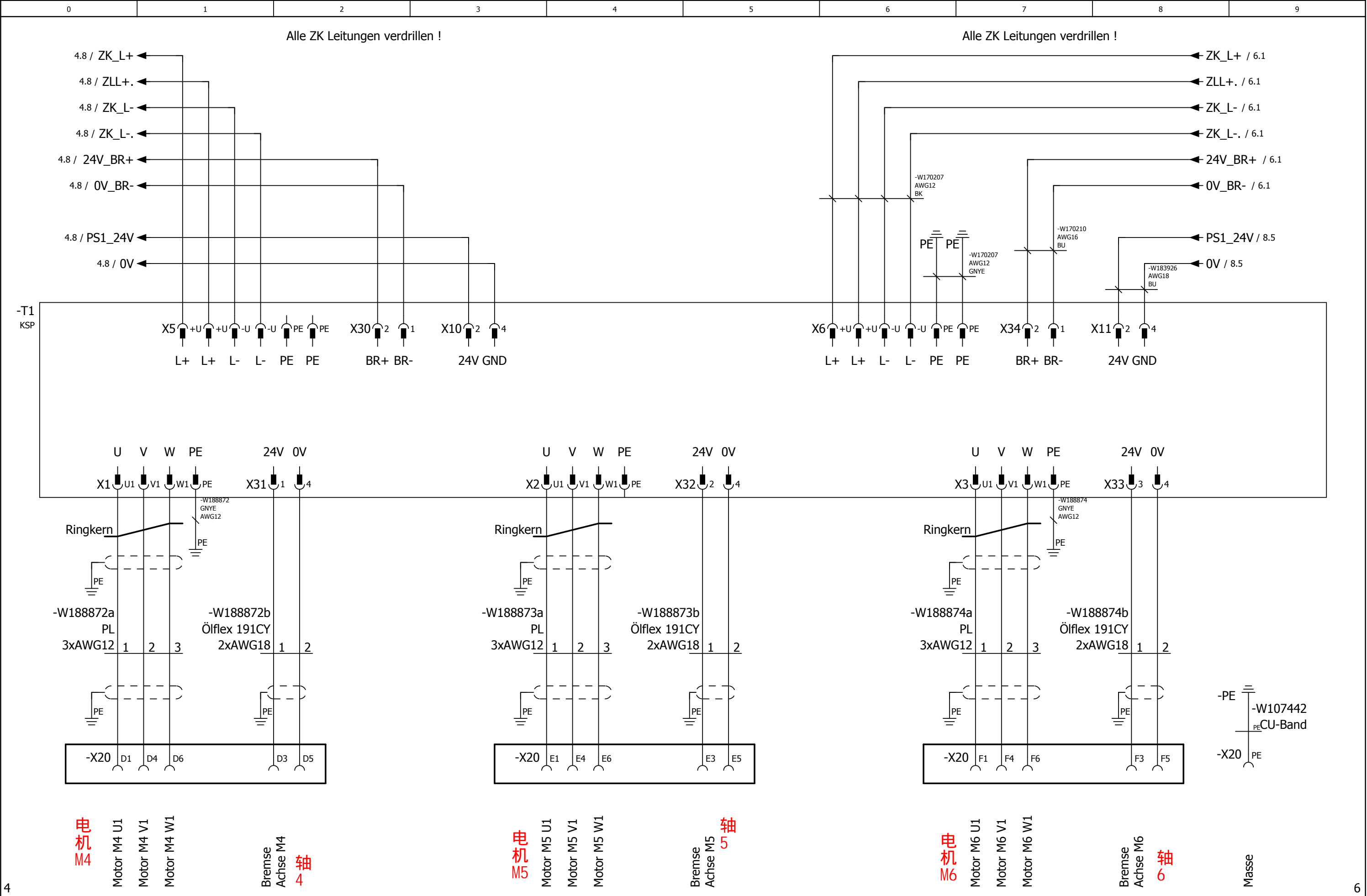


1			3		
0			1		
Änder.-Nr.	Datum	Name	Bearb.	Datum	Name
			31.08.2010	31.08.2010	rothmair
			Gepr.	31.08.2010	EEC
			Plott	31.08.2010	
Projekt			KRC4-TDA1-X33-BX20-A		
			= + G		
			Roboter GmbH Augsburg		
Benennung			Verteilung AC 400V		
			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!		
Blatt 2 von 19			Artikelnummer 00181624		
			Zeichnungsnummer 00181624		
			Dok.Ver. 01		





Änder.-Nr.	Datum	Name	Bearb.	Datum	Name	Projekt	Benennung	Blatt	4	von	19
			Gepr.	31.08.2010	EEC	KRC4-TDA1-X33-BX20-A	KSP -T2	Artikelnummer	00181624		
			Plott	31.08.2010		= + G	Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!	Zeichnungsnummer	00181624	Dok.Ver.	01



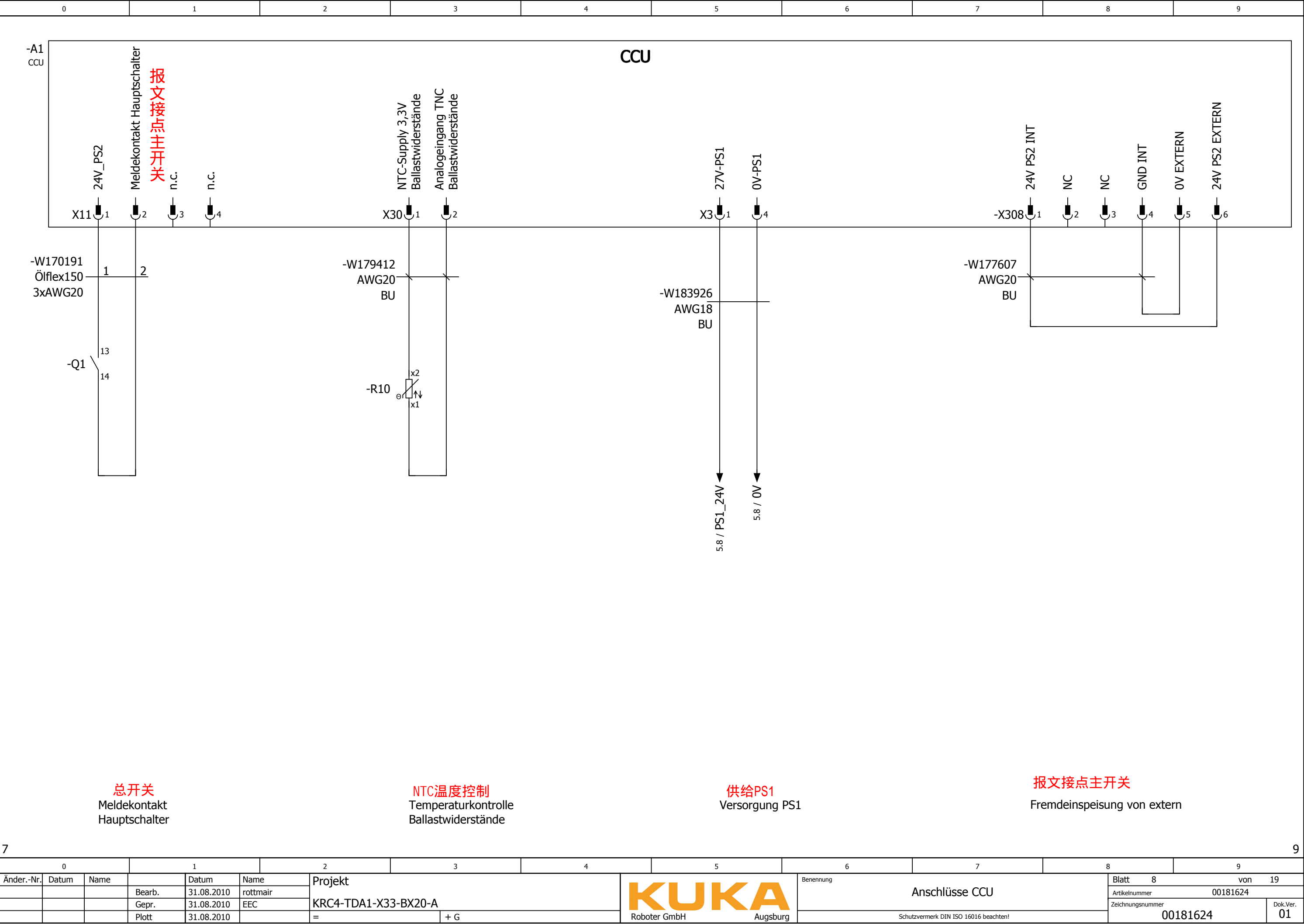
Änder.-Nr.	Datum	Name	Bearb.	Datum	Name	Projekt	Benennung	Blatt	5	von	19
			Gepr.	31.08.2010	EEC	KRC4-TDA1-X33-BX20-A	KSP -T1	Artikelnummer	00181624		
			Plott	31.08.2010		= + G	Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!	Zeichnungsnummer	00181624		
									Dok.Ver. 01		







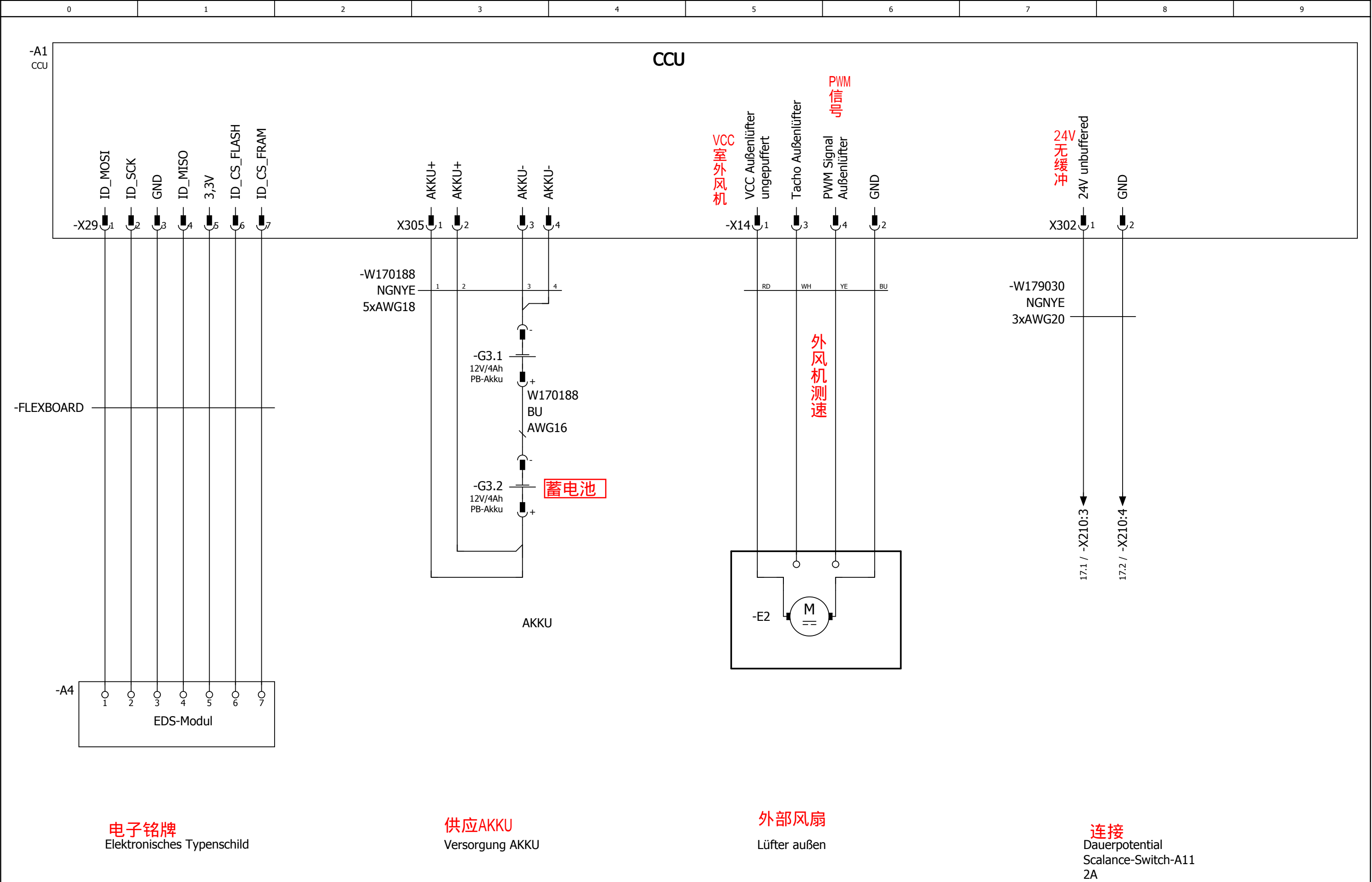




7

9

0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt						<div>KUKA</div> <div>Roboter GmbHAugsburg</div>			Benennung			Anschlüsse CCU			Blatt 8 von 19								
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A															Artikelnummer 00181624								
			Gepr.	31.08.2010	EEC																Zeichnungsnummer 00181624			Dok.Ver. 01					
			Plott	31.08.2010																	=			+ G			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!		




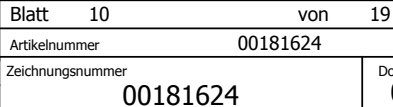
电子铭牌  
Elektronisches Typenschild

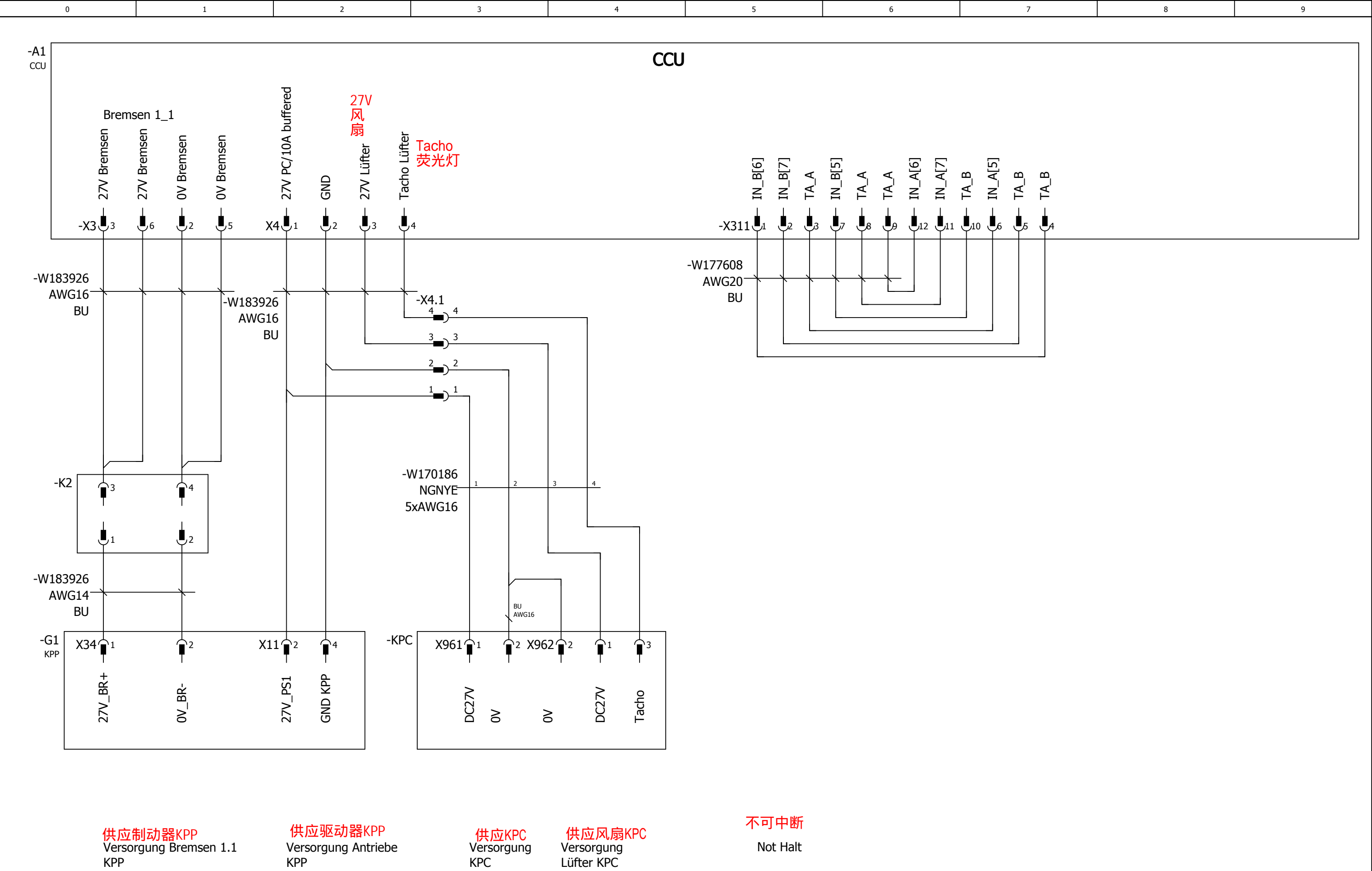
供应AKKU  
Versorgung AKKU

外部风扇  
Lüfter außen

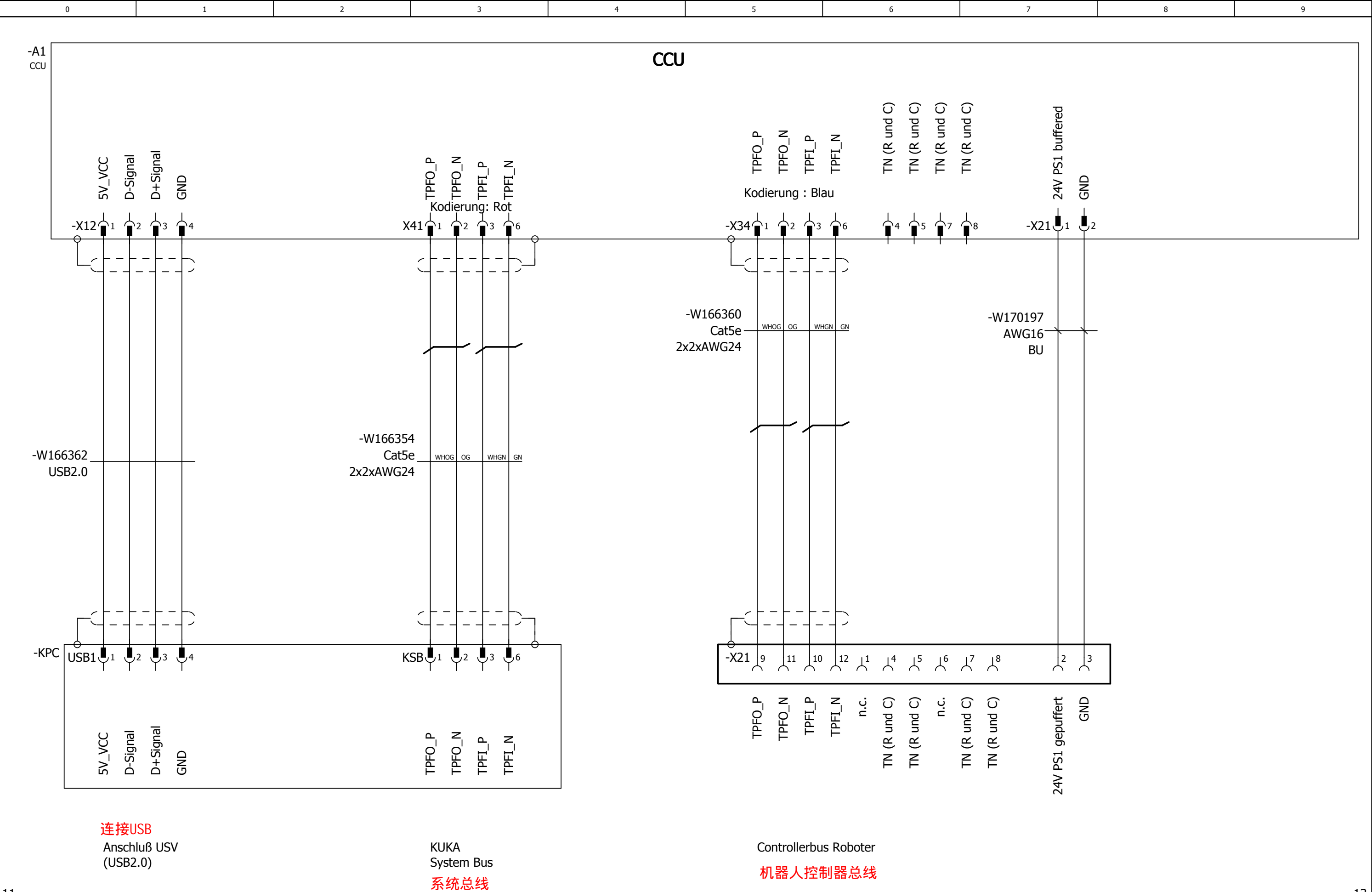
连接  
Dauerpotential  
Scalance-Switch-A11  
2A

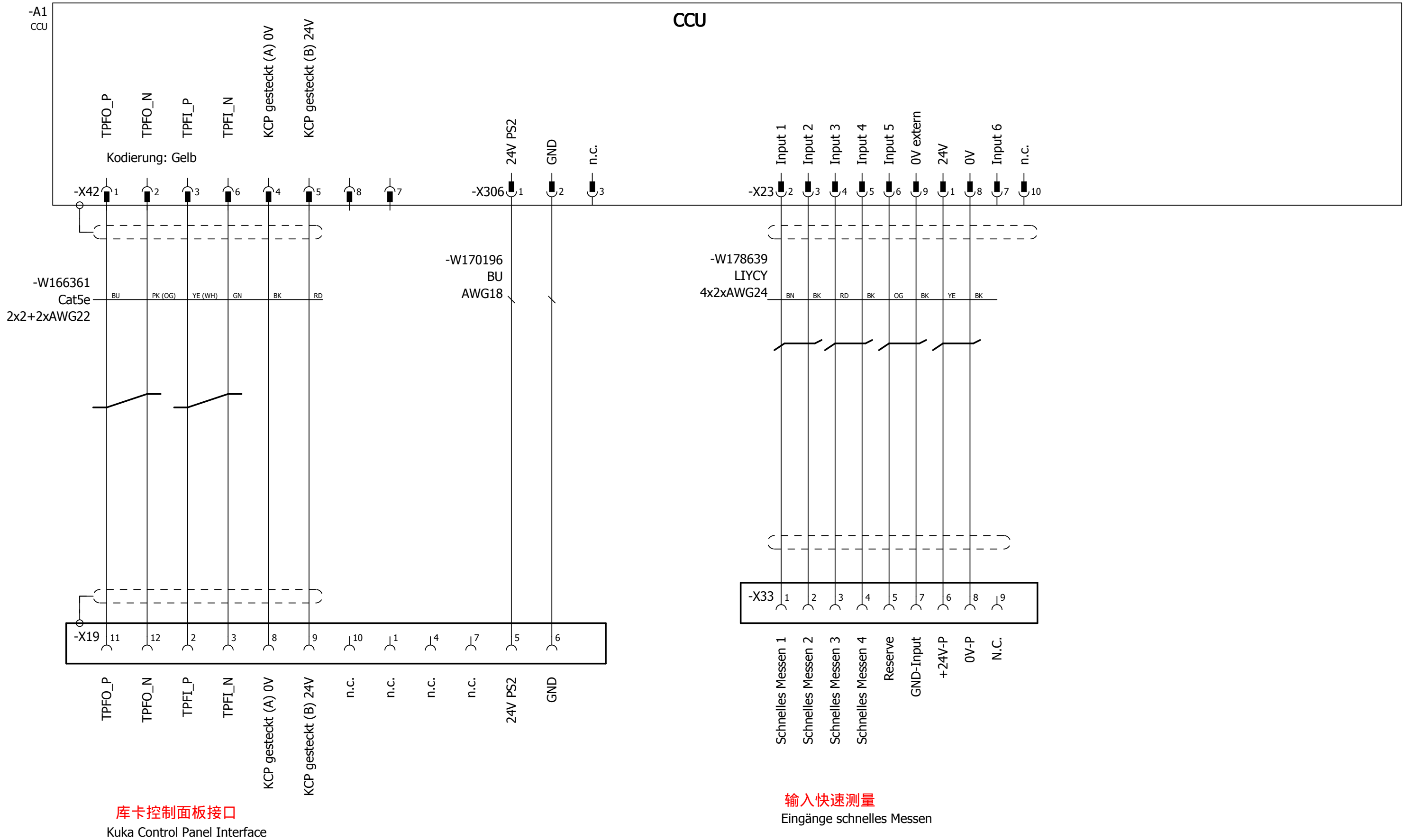
8															10														
0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt						 Roboter GmbH      Augsburg			Benennung			Anschlüsse CCU						Blatt    9					

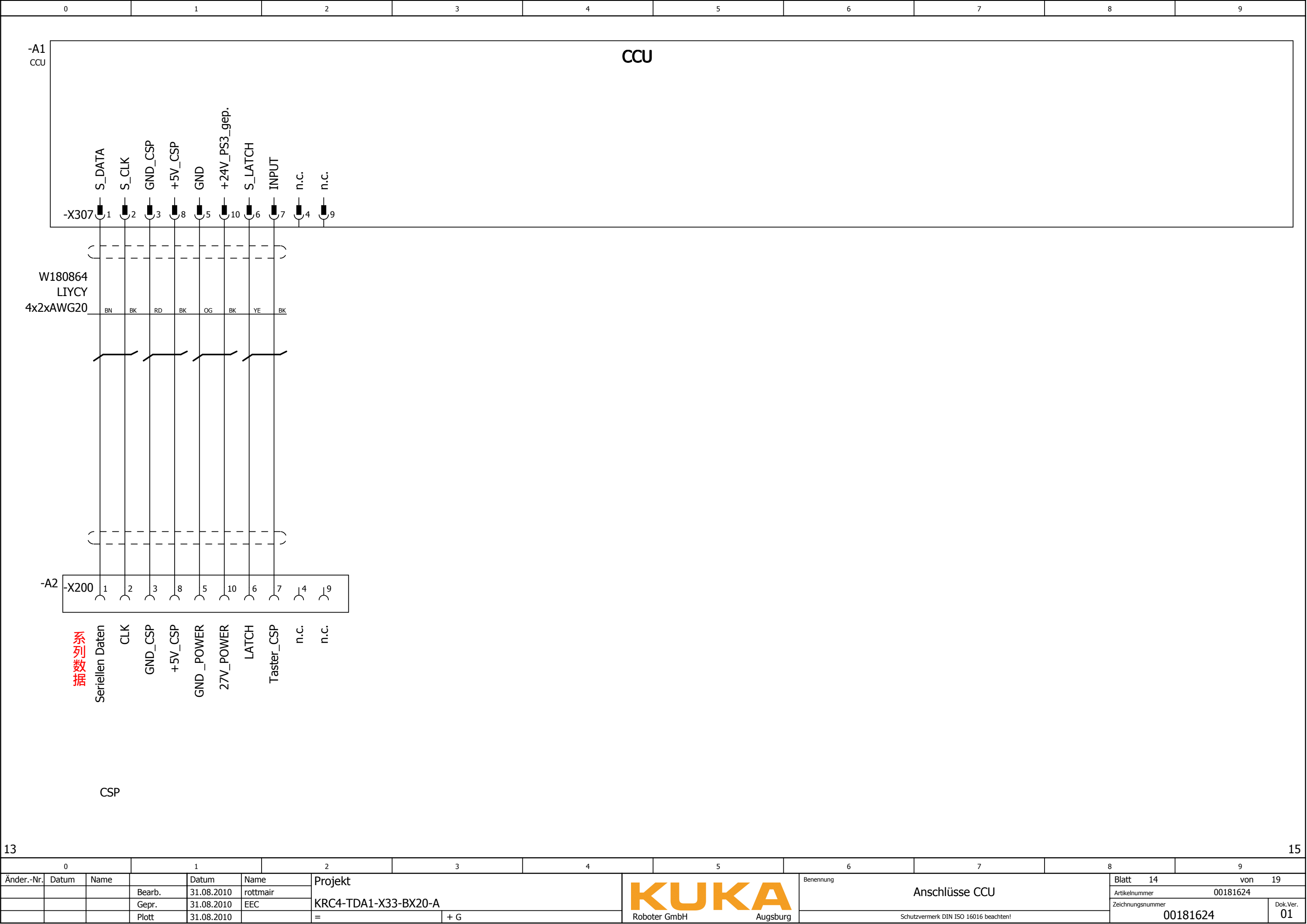




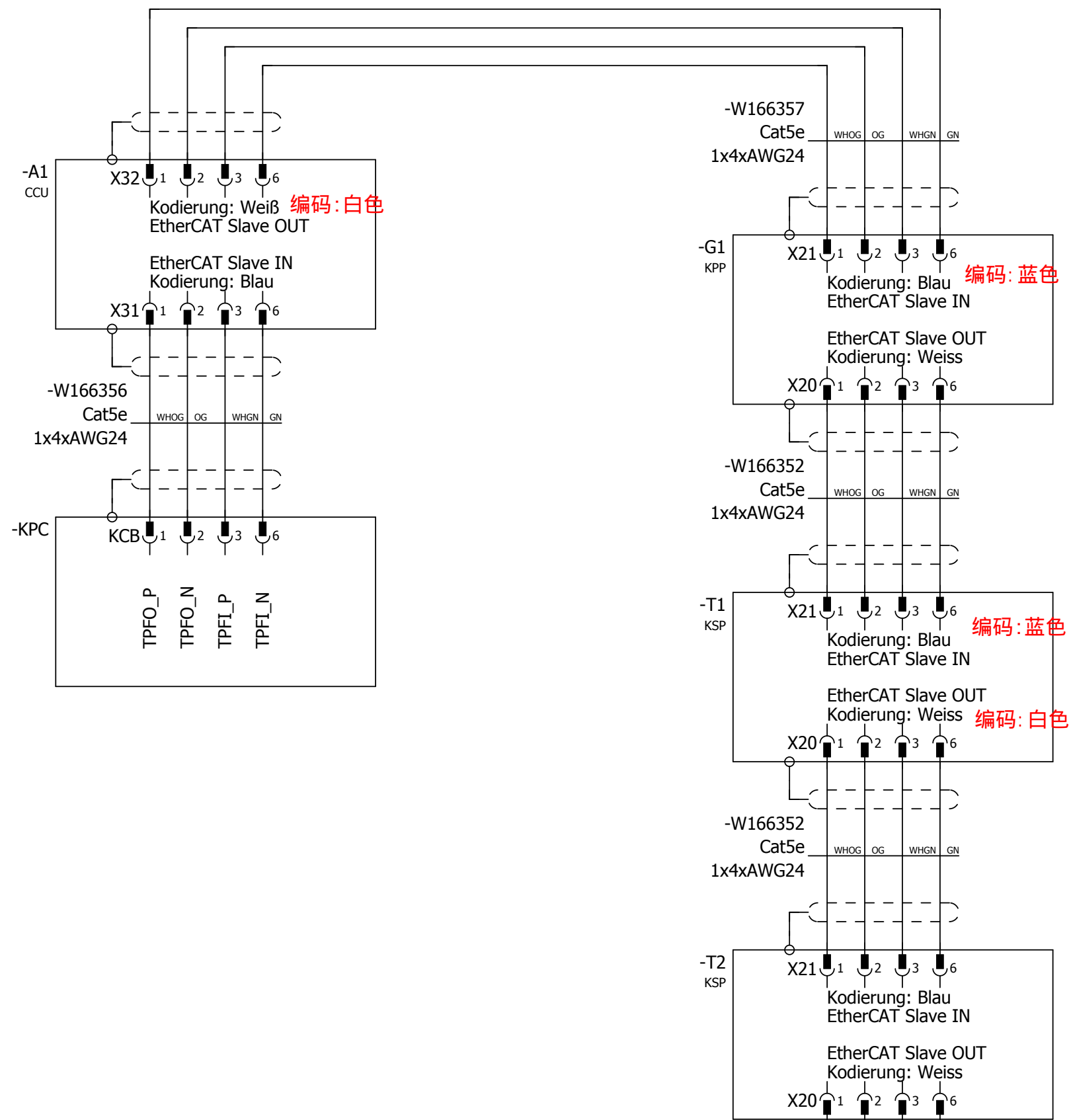
10			12		
0			1		
Änder.-Nr.	Datum	Name	Bearb.	Datum	Name
			31.08.2010	rottmailr	
			31.08.2010	EEC	
			31.08.2010		
Projekt			KRC4-TDA1-X33-BX20-A		
=			+ G		
KUKA			Anschlüsse CCU		
Roboter GmbH			Augsburg		
Benennung			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!		
Blatt 11 von 19			Artikelnummer 00181624		
Zeichnungsnummer			00181624		
			Dok.Ver. 01		




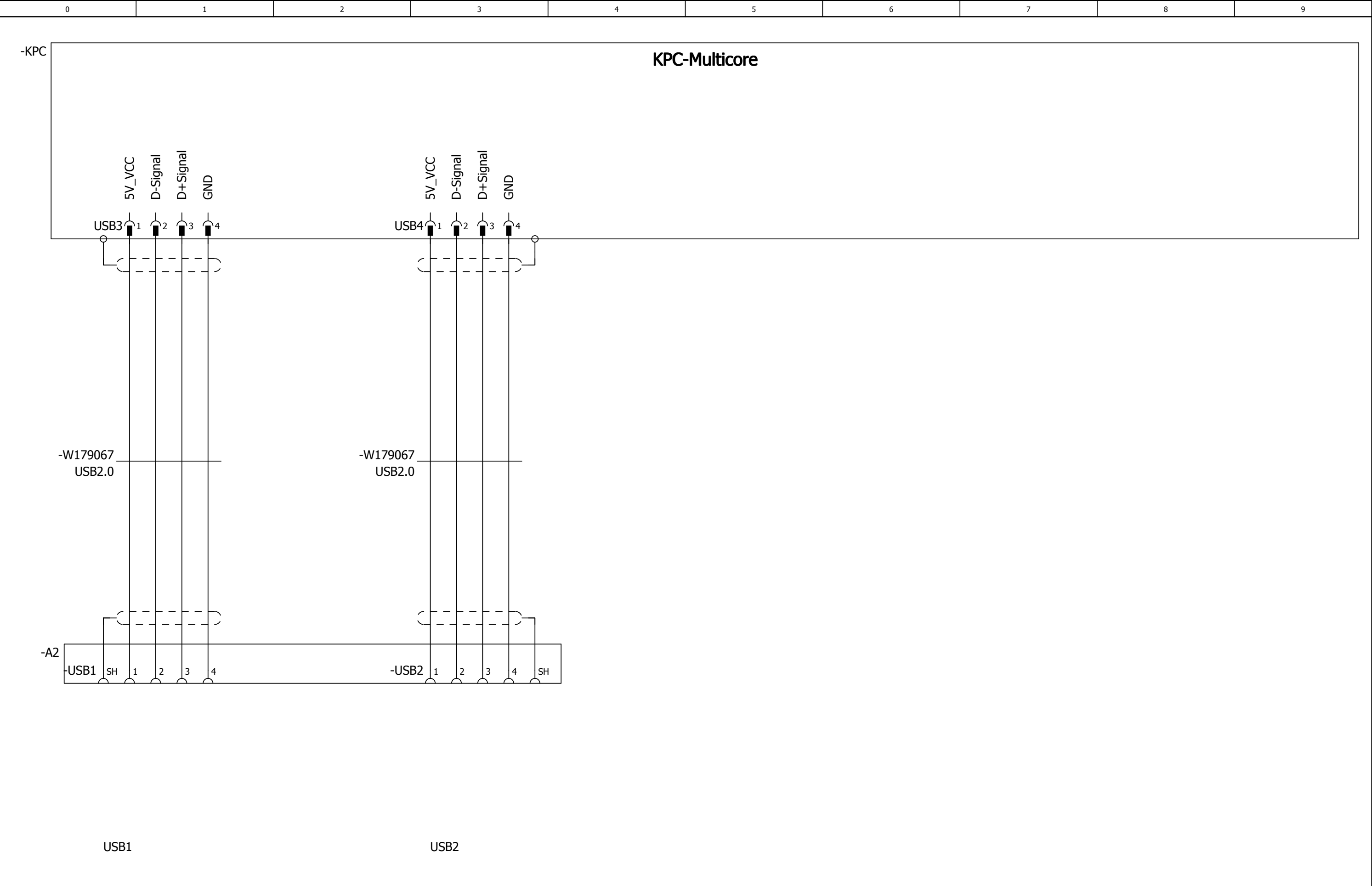





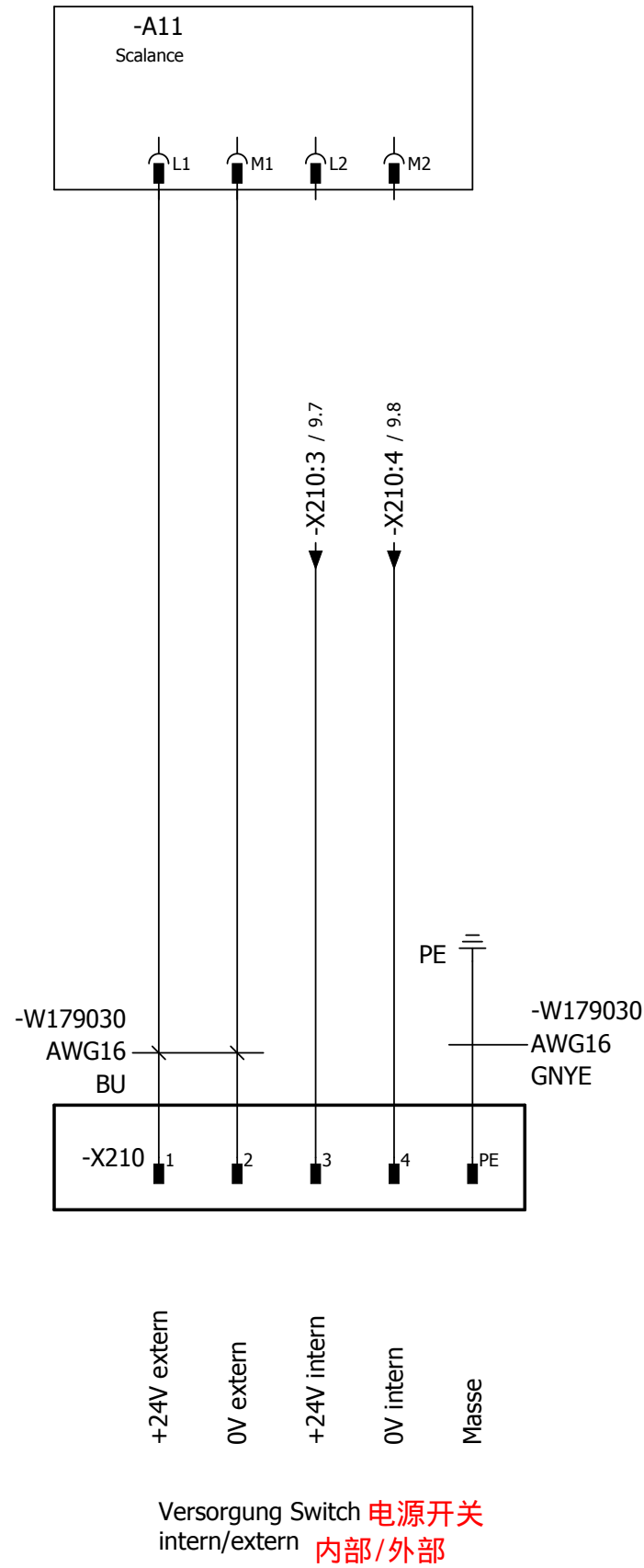




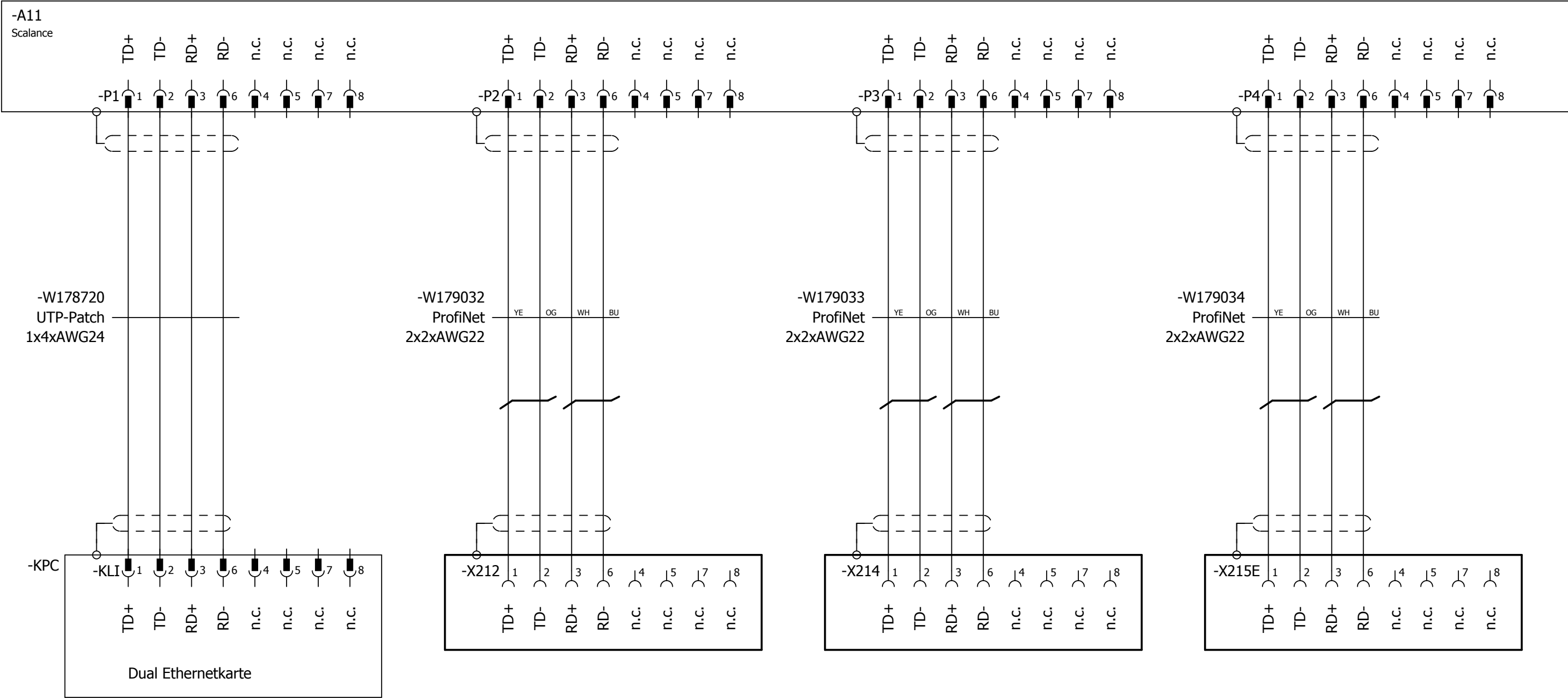
0			1			2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH      Augsburg		Benennung				Blatt    15					



0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt							 Roboter GmbH Augsburg			Benennung						Blatt 16		von 19					
			Bearb.	31.08.2010	rothmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A										KPC Signale						Artikelnummer 00181624							
			Gepr.	31.08.2010	EEC																	Zeichnungsnummer				00181624		Dok.Ver. 01	
			Plott	31.08.2010																		=			+ G				
																Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!													
																								00181624		01			



0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---




双以太网  
Dual Ethernetkarte

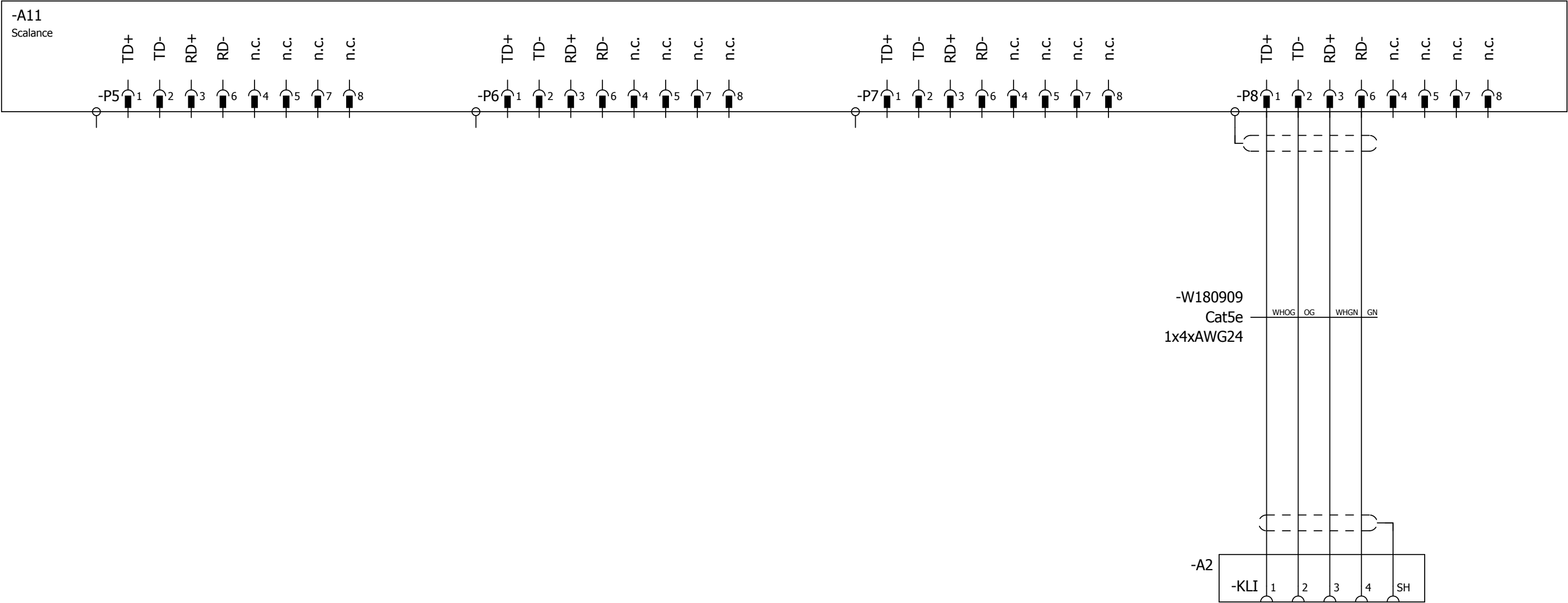
PROFINET设备输入  
PROFINET Device Eingang X212

PROFINET设备输出  
PROFINET Device Ausgang X214

Profinet设备控制器（以太网）  
PROFINET Device Controller (Ethernet) X215E

0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung					Blatt 18 von 19				
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A					Switch Port 1-4 开关					Artikelnummer 00181624				
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Zeichnungsnummer					Dok.Ver.				
			Plott	31.08.2010	=						+ G				Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!					00181624 01

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---



T<sub>D</sub><sup>+</sup>

T<sub>D</sub><sup>-</sup>

R<sub>D</sub><sup>+</sup>

R<sub>D</sub><sup>-</sup>

n.c.

n.c.

n.c.

n.c.

-P8

1

2

3

6

4

5

7

8

-W180909  
Cat5e  
1x4xAWG24

WHOG

OG

WHGN

GN

-A2

-KLI

1

2


3

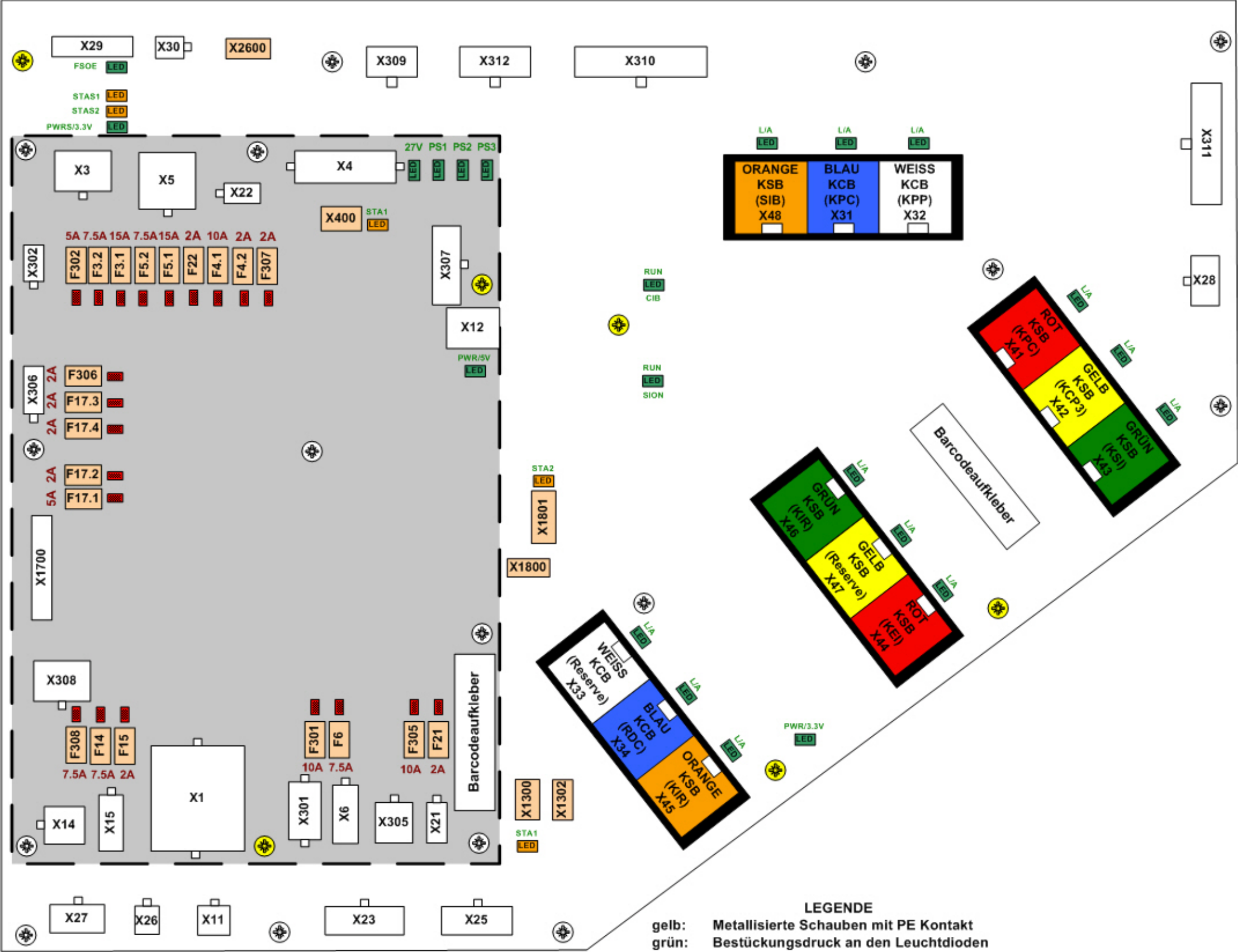
4

SH

连接CSP

Anschluß CSP

0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg		Benennung				Blatt 19 von 19				
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A						Switch Port 5-8				Artikelnummer 00181624				
			Gepr.	31.08.2010	EEC							Zeichnungsnummer 00181624				Dok.Ver. 01				
			Plott	31.08.2010	=	+ G		Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!												

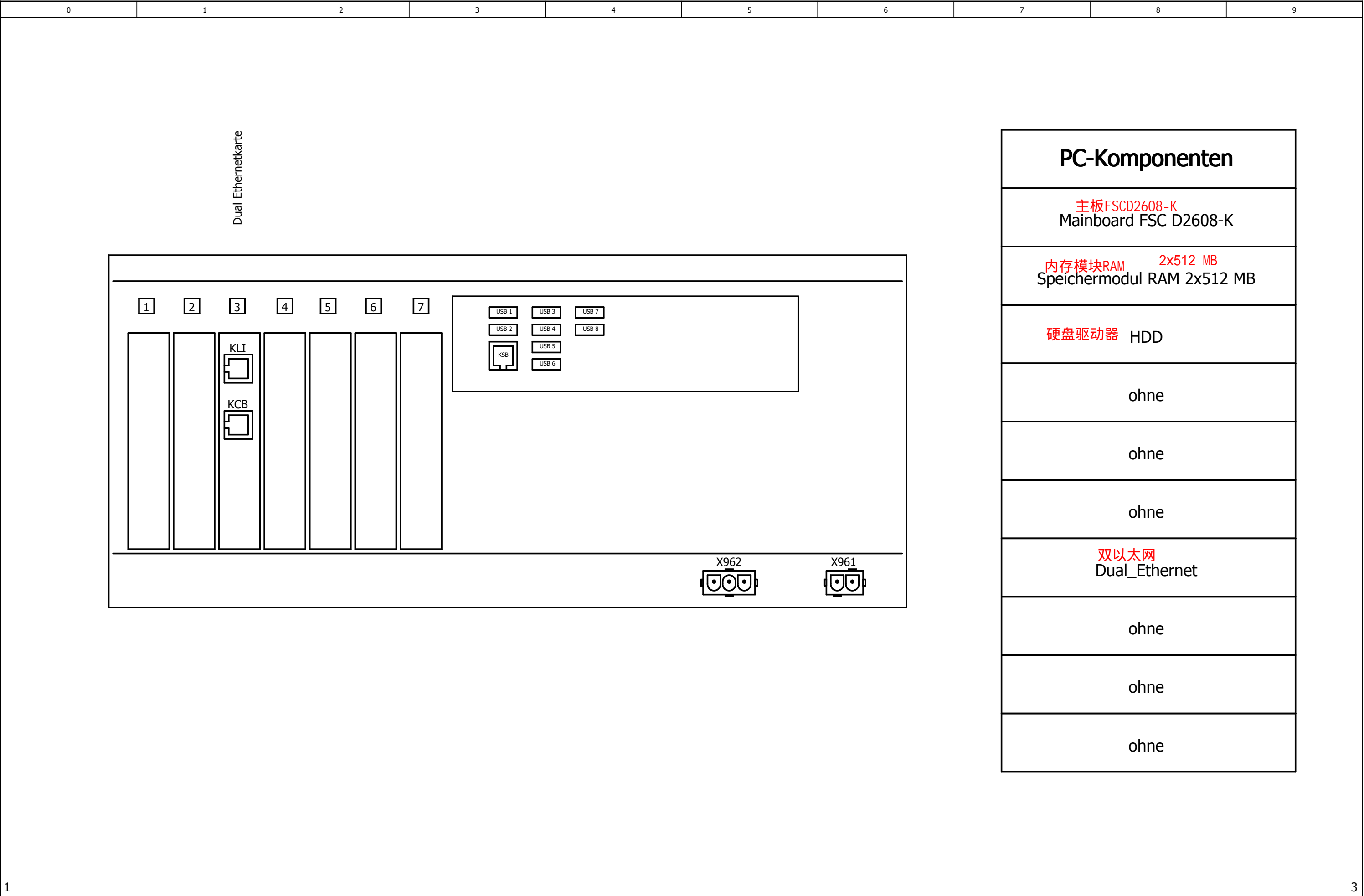


- RJ45颜色编码
- RJ45 Farbcodierung:
- 蓝色 X31: Blau  
X32: Weiss 白色  
X33: Weiss  
X34: Blau
- 黄色 X41: Rot 红色  
X42: Gelb  
X43: Grün 绿色  
X44: Rot  
X45: Orange 橙色  
X46: Grün  
X47: Gelb  
X48: Orange

+G/19

2

Änder.-Nr.	Datum	Name	Bearb.	Datum	Name	Projekt	Benennung	Blatt	1	von	6
			Gepr.	31.08.2010	EEC	KRC4-TDA1-X33-BX20-A	Steckeranordnung -A1 (CCU) 插头组件	Artikelnummer			00181624
			Plott	31.08.2010		= + B	Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!	Zeichnungsnummer			00181624
											Dok.Ver. 01

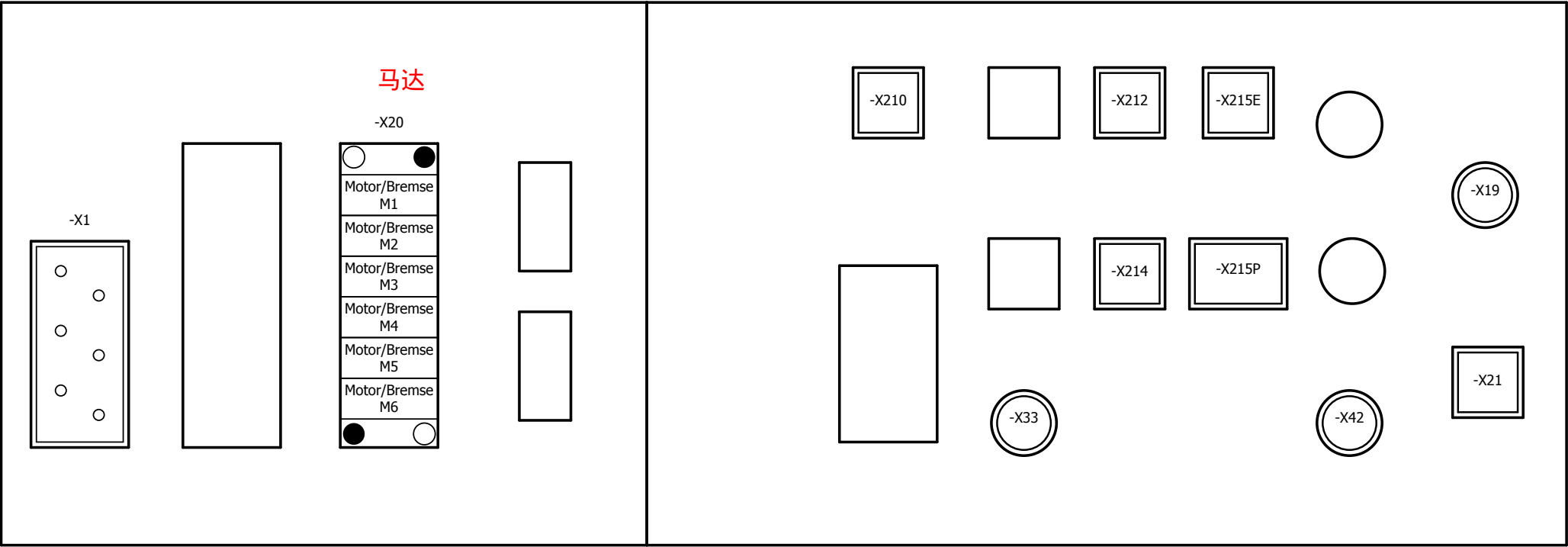



1

3

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

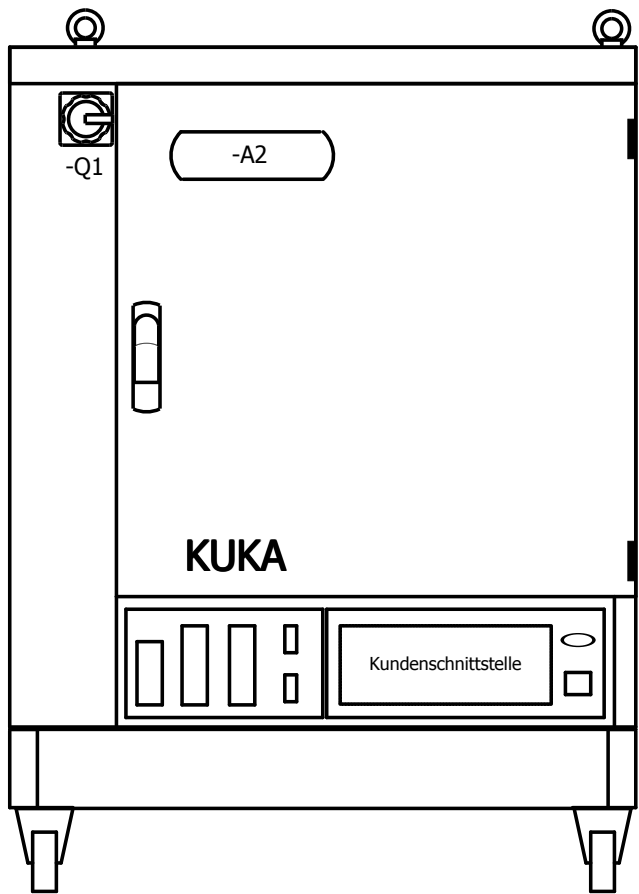
从外面看  
Ansicht von Aussen



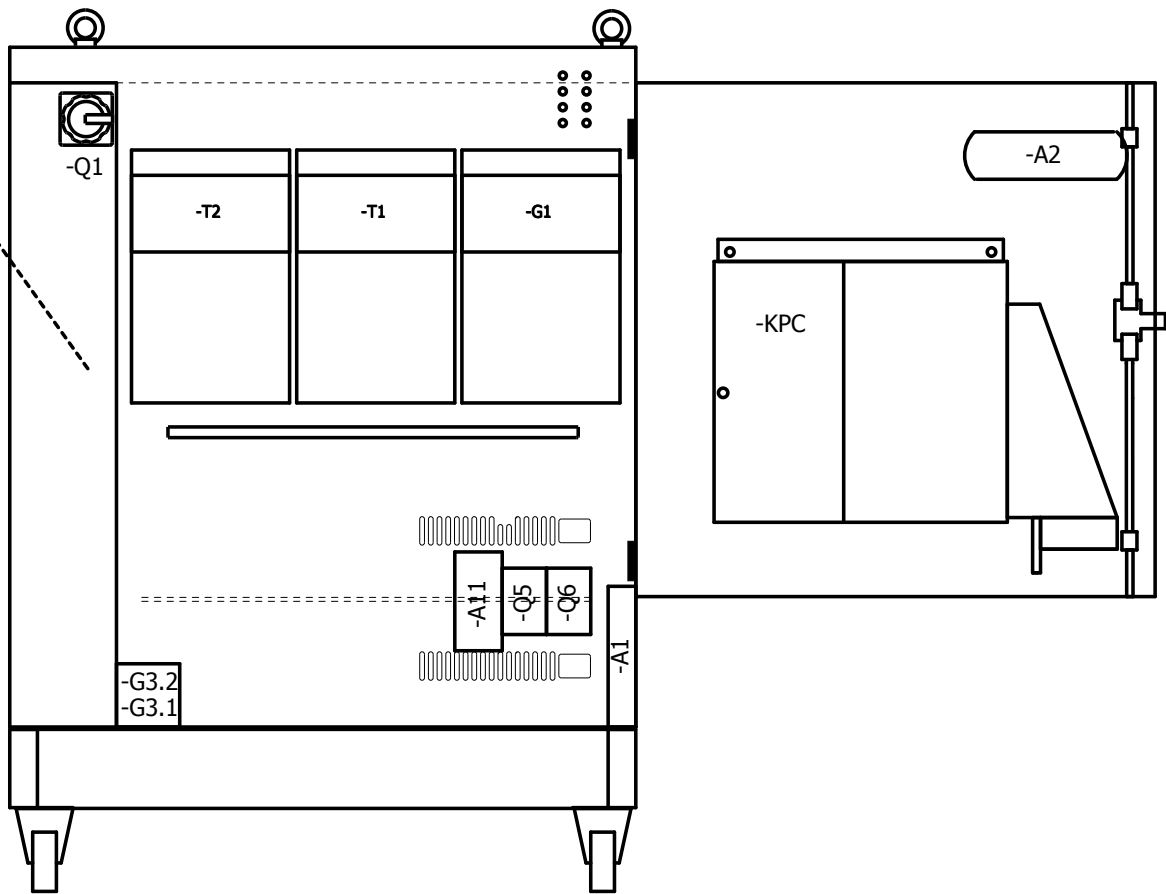
0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung				Steckerfeld				Blatt 3 von 6	
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A									Artikelnummer 00181624					
			Gepr.	31.08.2010	EEC										Zeichnungsnummer					
			Plott	31.08.2010		=		+ B							00181624					
															Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!				Dok.Ver. 01	




0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---



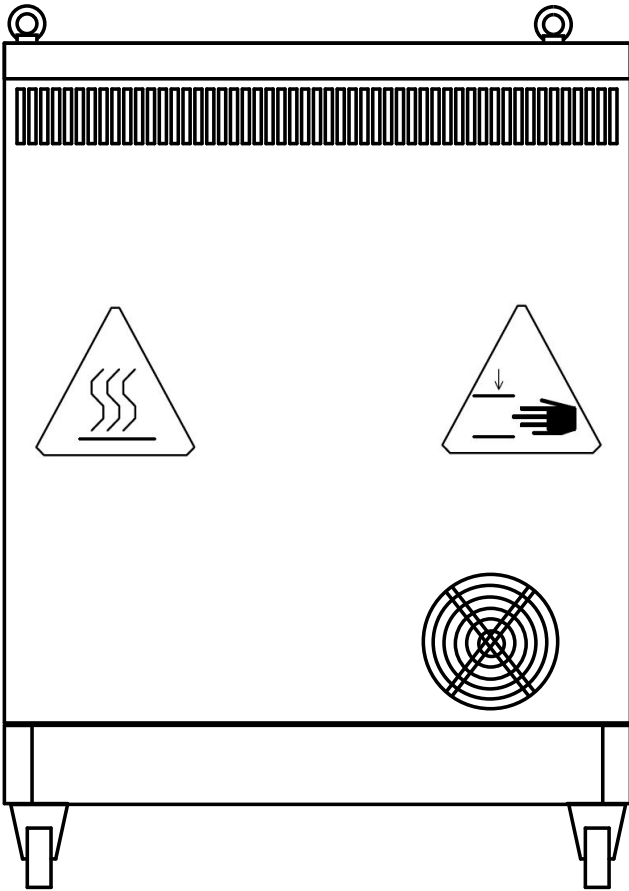
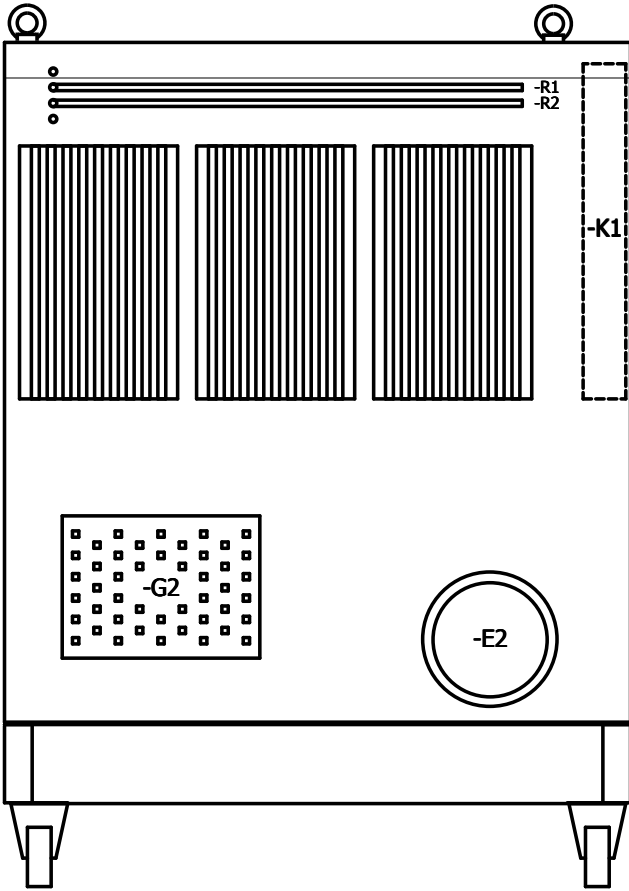
左侧安装侧壁  
Einbau Seitenwand links




3									5
---	--	--	--	--	--	--	--	--	---

0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung					Blatt 4 von 6				
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A					Gehaeuse vorn					Artikelnummer 00181624				
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Zeichnungsnummer					Dok.Ver.				
			Plott	31.08.2010	=						+ B				Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!					00181624 01

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

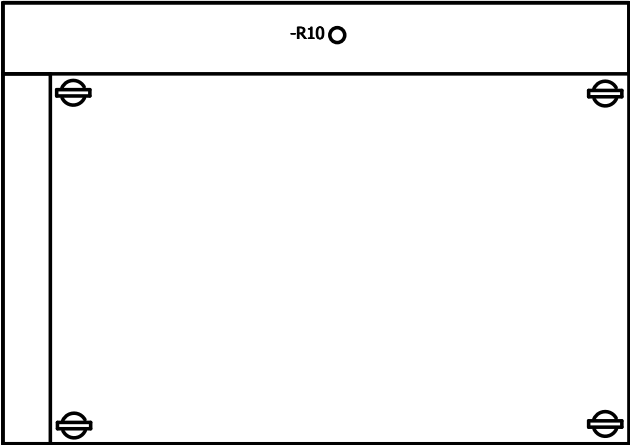


0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung				Blatt 5 von 6					
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A					Gehaeuse hinten				Artikelnummer 00181624					
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Zeichnungsnummer				Dok.Ver.					
			Plott	31.08.2010		=		+ B			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!				00181624 01					

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

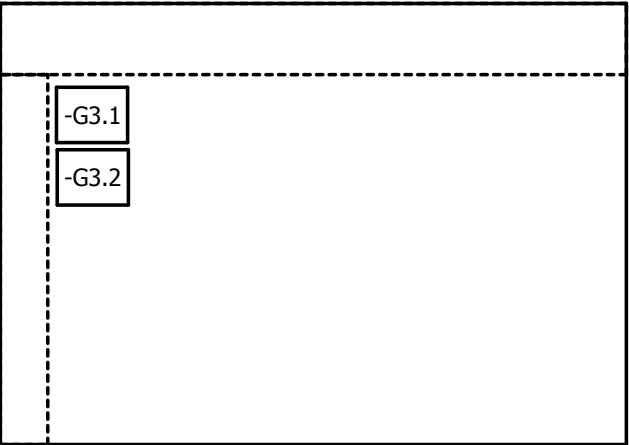
顶视图

Draufsicht



底部

Schrankboden



0		1		2		3	4	5	6	7	8	9
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt			Benennung	Blatt 6 von 6		
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A			Gehaeuse Draufsicht / Boden			Artikelnummer 00181624
			Gepr.	31.08.2010	EEC							Zeichnungsnummer 00181624
			Plott	31.08.2010		=	+ B		Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!			Dok.Ver. 01




# Steckerplan

KUKA Standart\_001

[illegible] $+B/6$ 


1

0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt						 Roboter GmbH Augsburg			Benennung						Blatt 1 von 11								
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A									Steckerplan =+G-X1						Artikelnummer 00181624								
			Gepr.	31.08.2010	EEC										Zeichnungsnummer						00181624			Dok.Ver. 01					
			Plott	31.08.2010		=			+ KLM						Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!														

# Steckerplan

KUKA Standart\_001

[illegible]

0			1			2			3			4			5			6			7			8			9					
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt						 Roboter GmbH      Augsburg						Benennung						Steckerplan =+G-X19						Blatt    2		

Steckerplan


KUKA Standart\_001

Funktionstext	Leistenbezeichnung = +G-X20							Kabelname													Seite / Spalte	
	Zielbezeichnung	Anschluss	Stecker- bezeichnung	Brücke	Geräteanschluss	Zielbezeichnung	Anschluss	Kabeltyp	页面 / 列													
Motor M1 U1			A1			-T2-X1	U1		1													/4.0
Motor M1 V1			A2			-T2-X1	V1		2													/4.1
Motor M1 W1			A3			-T2-X1	W1		3													/4.1
Bremse Achse M1			A11			-T2-X31	1			1												/4.2
Bremse Achse M1			A12			-T2-X31	4			2												/4.2
Motor M2 U1			B1			-T2-X2	U1				1											/4.4
Motor M2 V1			B2			-T2-X2	V1				2											/4.4
Motor M2 W1			B3			-T2-X2	W1				3											/4.4
Bremse Achse M2			B11			-T2-X32	2					1										/4.5
Bremse Achse M2			B12			-T2-X32	4					2										/4.5
Motor M3 U1			C1			-T2-X3	U1						1									/4.7
Motor M3 V1			C2			-T2-X3	V1						2									/4.7
Motor M3 W1			C3			-T2-X3	W1						3									/4.7
Bremse Achse M3			C11			-T2-X33	3							1								/4.8
Bremse Achse M3			C12			-T2-X33	4							2								/4.8
Motor M4 U1			D1			-T1-X1	U1								1							/5.0
Bremse Achse M4			D3			-T1-X31	1									1						/5.2
Motor M4 V1			D4			-T1-X1	V1								2							/5.1
Bremse Achse M4			D5			-T1-X31	4									2						/5.2
Motor M4 W1			D6			-T1-X1	W1								3							/5.1
Motor M5 U1			E1			-T1-X2	U1										1					/5.4
Bremse Achse M5			E3			-T1-X32	2											1				/5.5
Motor M5 V1			E4			-T1-X2	V1										2					/5.4
Bremse Achse M5			E5			-T1-X32	4											2				/5.5
Motor M5 W1			E6			-T1-X2	W1										3					/5.4
Motor M6 U1			F1			-T1-X3	U1												1			/5.7
Bremse Achse M6			F3			-T1-X33	3													1		/5.8
Motor M6 V1			F4			-T1-X3	V1												2			/5.7
Bremse Achse M6			F5			-T1-X33	4													2		/5.8
Motor M6 W1			F6			-T1-X3	W1													3		/5.7
Masse			PE			-PE															PE	/5.9

# Steckerplan

KUKA Standart\_001

[illegible]

0			1		2		3		4		5		6		7		8		9				
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt					 Roboter GmbH Augsburg	Benennung					Steckerplan =+G-X21					Blatt 4 von 11	
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A											Artikelnummer 00181624						
			Gepr.	31.08.2010	EEC																	Zeichnungsnummer	
			Plott	31.08.2010		=		+ KLM				Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!					00181624		01				

# Steckerplan

KUKA Standart\_001

[illegible]


0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	<div> <div> <div>Projekt</div> <div>KRC4-TDA1-X33-BX20-A</div> <div>= + KLM</div> </div> <div> <div>KUKA</div> <div>Roboter GmbH Augsburg</div> </div> </div>					Benennung Steckerplan =+G-X33					Blatt 5 von 11				
			Bearb.	31.08.2010	rothmair											Artikelnummer 00181624				
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!					Zeichnungsnummer 00181624				
			Plott	31.08.2010												Dok.Ver. 01				



# Steckerplan

KUKA Standart\_001


[illegible]

0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt						 Roboter GmbH Augsburg			Benennung						Blatt 6 von 11								
			Bearb.	31.08.2010	rottmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A									Steckerplan =+G-X42						Artikelnummer 00181624								
			Gepr.	31.08.2010	EEC										Zeichnungsnummer						00181624			Dok.Ver. 01					
			Plott	31.08.2010	=	+ KLM			Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!																				

# Steckerplan

KUKA Standart\_001


[illegible]

0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg	Benennung				Blatt 7 von 11					
			Bearb.	31.08.2010	rothmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A					Steckerplan = +G-X210				Artikelnummer 00181624					
			Gepr.	31.08.2010	EEC						Zeichnungsnummer				00181624				Dok.Ver. 01	
			Plott	31.08.2010	=	+ KLM					Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!									

# Steckerplan

KUKA Standart\_001


[illegible]

0			1			2			3			4			5			6			7			8			9		
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt  KRC4-TDA1-X33-BX20-A  = + KLM						 Roboter GmbH Augsburg			Benennung  Steckerplan = +G-X212						Blatt 8 von 11								
			Bearb.	31.08.2010	rothmair																Artikelnummer 00181624								
			Gepr.	31.08.2010	EEC										Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!						Zeichnungsnummer 00181624			Dok.Ver. 01					
			Plott	31.08.2010																									

# Steckerplan

KUKA Standart\_001


[illegible]

0			1			2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt				 Roboter GmbH Augsburg		Benennung				Blatt 9 von 11					
			Bearb.	31.08.2010	rothmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A						Steckerplan =+G-X214				Artikelnummer 00181624					
			Gepr.	31.08.2010	EEC							Zeichnungsnummer				00181624				Dok.Ver. 01	
			Plott	31.08.2010	=	+ KLM		Schutzvermerk DIN ISO 15016 beachten!													

# Steckerplan

KUKA Standart\_001

[illegible]


0			1		2		3		4		5		6		7		8		9				
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt					 Roboter GmbH Augsburg	Benennung					Steckerplan = +G-X215E					Blatt 10 von 11	
			Bearb.	31.08.2010	rothmair	KRC4-TDA1-X33-BX20-A											Artikelnummer 00181624						
			Gepr.	31.08.2010	EEC																	Zeichnungsnummer	
			Plott	31.08.2010		=		+ KLM				Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!					00181624		Dok.Ver. 01				

# Steckerplan

KUKA Standart\_001

[illegible]

10

0			1		2		3		4		5		6		7		8		9	
Änder.-Nr.	Datum	Name		Datum	Name	Projekt  KRC4-TDA1-X33-BX20-A  = + KLM				 Roboter GmbH Augsburg		Benennung  Steckerplan =+G-X215P				Blatt 11 von 11				
			Bearb.	31.08.2010	rottmair											Artikelnummer 00181624				
			Gepr.	31.08.2010	EEC							Zeichnungsnummer 00181624		Dok.Ver. 01						
			Plott	31.08.2010								Schutzvermerk DIN ISO 16016 beachten!								