



NORME INTERNATIONALE ISO 9409-1:1996
RECTIFICATIF TECHNIQUE 1

Publié 1998-07-15

INTERNATIONAL ORGANIZATION FOR STANDARDIZATION • МЕЖДУНАРОДНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ ПО СТАНДАРТИЗАЦИИ • ORGANISATION INTERNATIONALE DE NORMALISATION

Robots manipulateurs industriels — Interfaces mécaniques —

Partie 1: Interfaces à plateau (forme A)

RECTIFICATIF TECHNIQUE 1

Manipulating industrial robots — Mechanical interfaces —

Part 1: Plates (form A)

TECHNICAL CORRIGENDUM 1

ITeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

Le Rectificatif technique 1 à la Norme internationale ISO 9409-1:1996 a été élaboré par le comité technique ISO/TC 184, *Systèmes d'automatisation industrielle et intégration*, sous-comité SC 2, *Robots pour environnement de fabrication*.

Page 3

Remplacer la figure 1 par la suivante.

ICS 25.040.30

Réf. n : ISO 9409-1:1996/Cor.1:1998(F)

Descripteurs: automatisation, automatique, manipulateur, robot industriel, interface, plaque, dimension, désignation, marquage.

© ISO 1998

Imprimé en Suisse

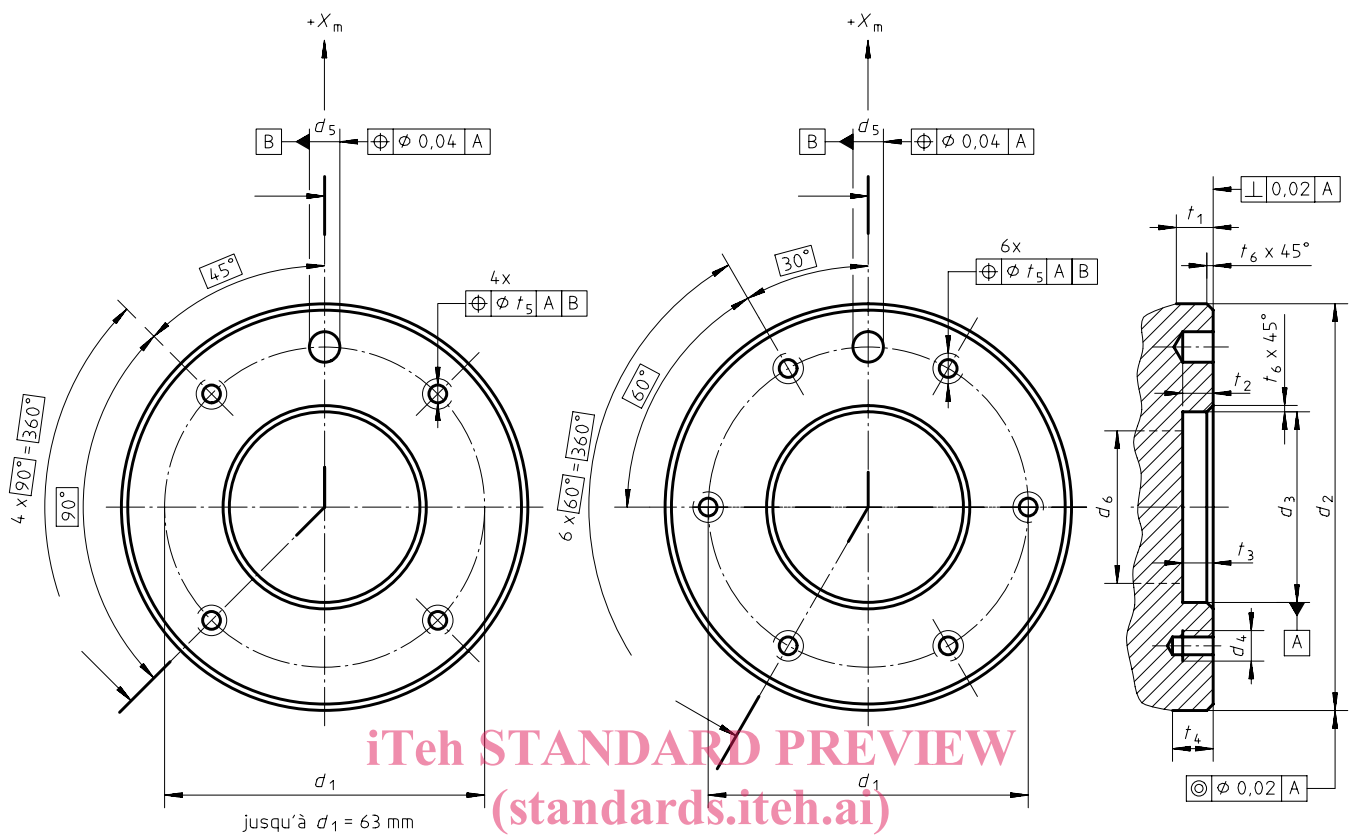


Figure 1 — Dimensions de base des interfaces mécaniques circulaires

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/91c39ca0-5b65-4753-9791-ca5445b68c44/iso-9409-1-1996-cor-1-1998>