
















The diagram illustrates a 10-link robotic arm. The joints are labeled as follows: Joint 1 is a Revolute (R) joint; Joint 2 is a Prismatic (P) joint; Joint 3 is a Helical (H) joint; Joint 4 is a Helical (H) joint; Joint 5 is a Helical (H) joint; Joint 6 is a Helical (H) joint; Joint 7 is a Helical (H) joint; Joint 8 is a Helical (H) joint; Joint 9 is a Helical (H) joint; and Joint 10 is a Helical (H) joint. The links are numbered 1 through 10. The diagram shows the kinematic chain with various joint configurations and link lengths.

			ČÍSLO SOUPISU
REVIZE Č.	DATUM	ZMĚNA	

 **SAGASTA, s.r.o.**
Novodvorská 1010
142 00 Praha 4

REKONSTRUKCE ŽST. BRNO - KRÁLOVO POLE		ZAK. ČÍSLO 17003-01-1217	ARCH. 2017
		MĚŘITKO 1 : 1000	POčet 10 x 10
		DATUM:	03.
Koordinační situace stavby		ČÁST DOKUM. C.2	PŘÍLOHA

 NRBK - NADREGIONÁLNI BIOKORIDOR
 RBC - REGIONÁLNY BIOCENTRUM
 RBK - REGIONÁLNY BIOKORIDOR
 LBC - LOKÁLNY BIOKORIDOR NAVRŽ
 LK - LOKÁLNY BIOKORIDOR FUNKČN
 NRBK - NADREGIONÁLNI BIOKORIDOR
 ARCHEOLOGICKÉ LOKALITY
 OCHRANNE PÁSMO DRÁHY
 PROTIHLUKOVÉ STENY - NAVRĤ
 VÝZNAMNÝ KRAJINNÝ PRVEK
 TUNEL
 POTENCIÁLNI SESUV/ODVAL
 PAMÄTNÝ STROM

