



借用件登记

描图

校描

旧底图总号

签字

日期

基本尺寸分段	0.5	6	30	120	400	1000
	6	30	120	400	1000	2000
未注线性尺寸公差	±0.1	±0.2	±0.3	±0.5	±0.8	±1.2
未注角度尺寸公差	±1°	±30'	±20'	±10'	±5'	±3'
— □ //	0.05	0.1	0.2	0.4	0.6	0.8
未注垂直度 ⊥	0.4		0.6		0.8	1
未注对称度 ≡	0.6			0.8		1
未注跳动 ↗	0.2			1		
铸铁	±1		±2		±3	±4
毛坯	±45'			±30'		±20'
未注公差	1		1.5		3	4.5
— □ //	1		1.5		3	4.5

图幅	重量	比例	南京埃斯顿 机器人工程有限公司
A1	162.140	1:10	
共 1 页	第 1 页		运动空间包络图
			ER12-1510机器人