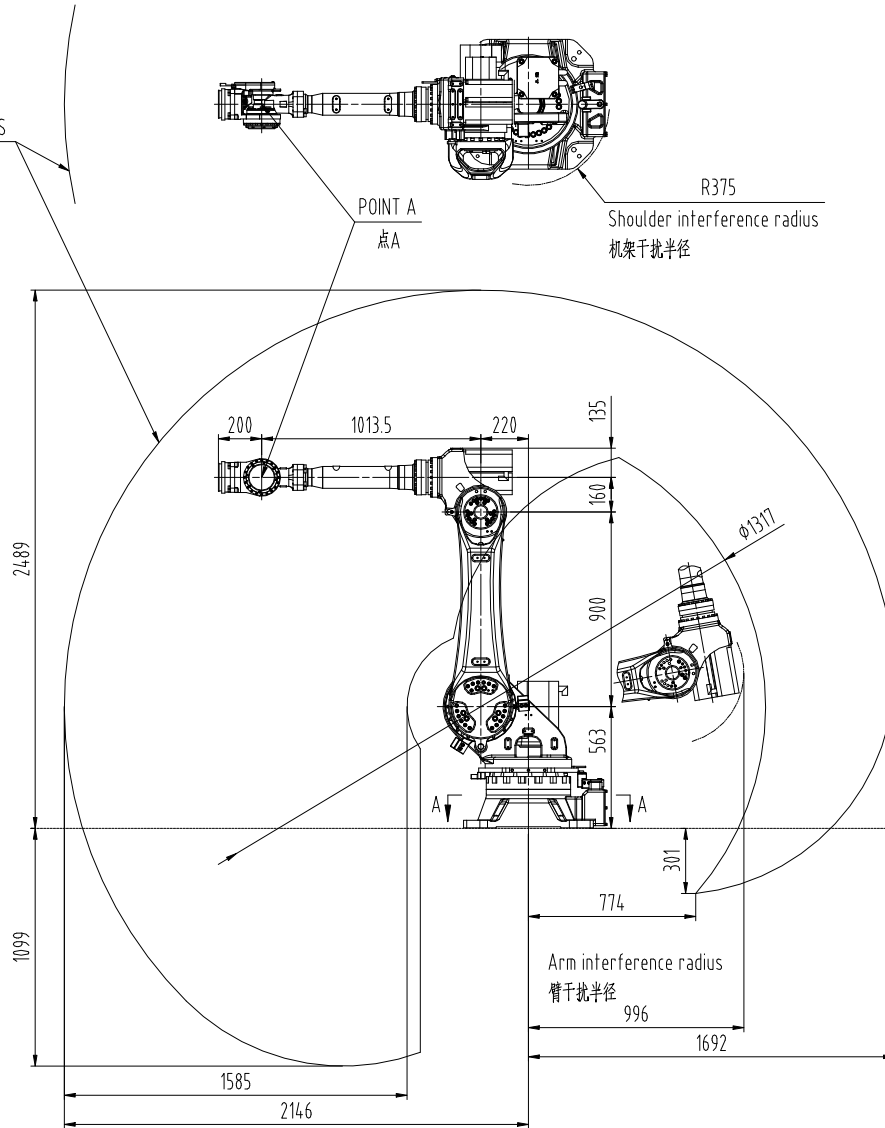
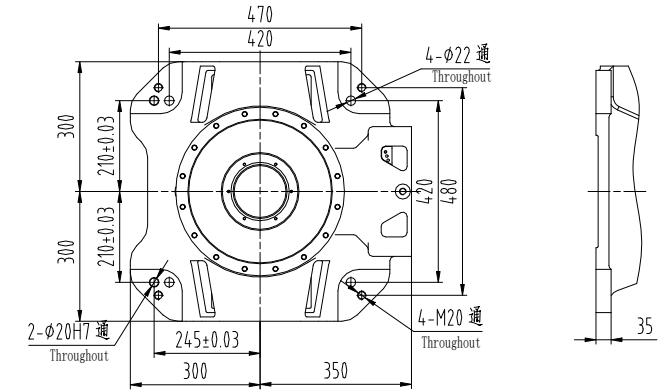


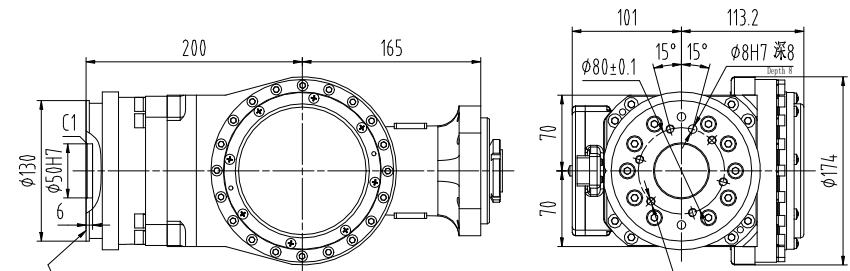
(POINT A) LOCUS  
(点A) 轨迹



Base mounting diagram  
底座安装图

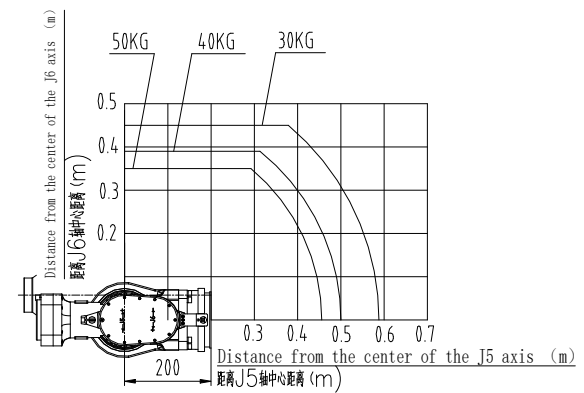


End interface dimension map  
末端接口尺寸图



End effector installation surface  
末端执行器安装面

End wrist load graph  
末端手腕负载曲线图



零件代号 Part code
借调/零件登记 Borrowed/part registration
描图 Tracing
描校 Drawing correction
旧版图号 Old base map total number
底图号 Base map total number
签字 Autograph
日期 Date

						埃夫特智能装备股份有限公司 EPORT Intelligent Equipment Co., Ltd		
						运动范围图 Robot workspace		
						ER50-2100		
标志 Mark	风格 Style	分区 Section	更改文件号 Change file number	签字 Signature	日期 Date	图例标记 Pattern marker	重量(Kg) Weight	比例 Scale
设计 Design						图号 Sheet	共 Total page	第 Page