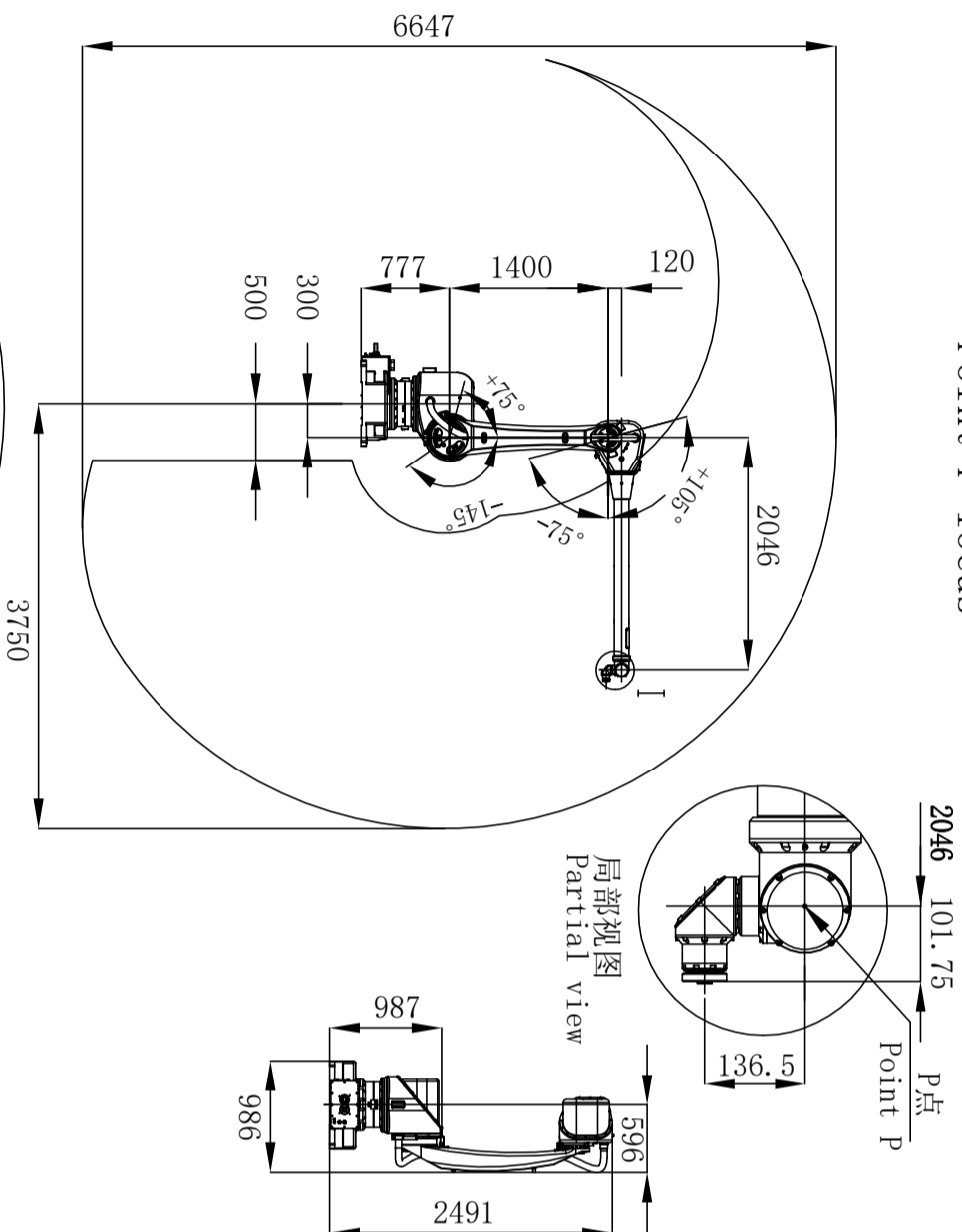
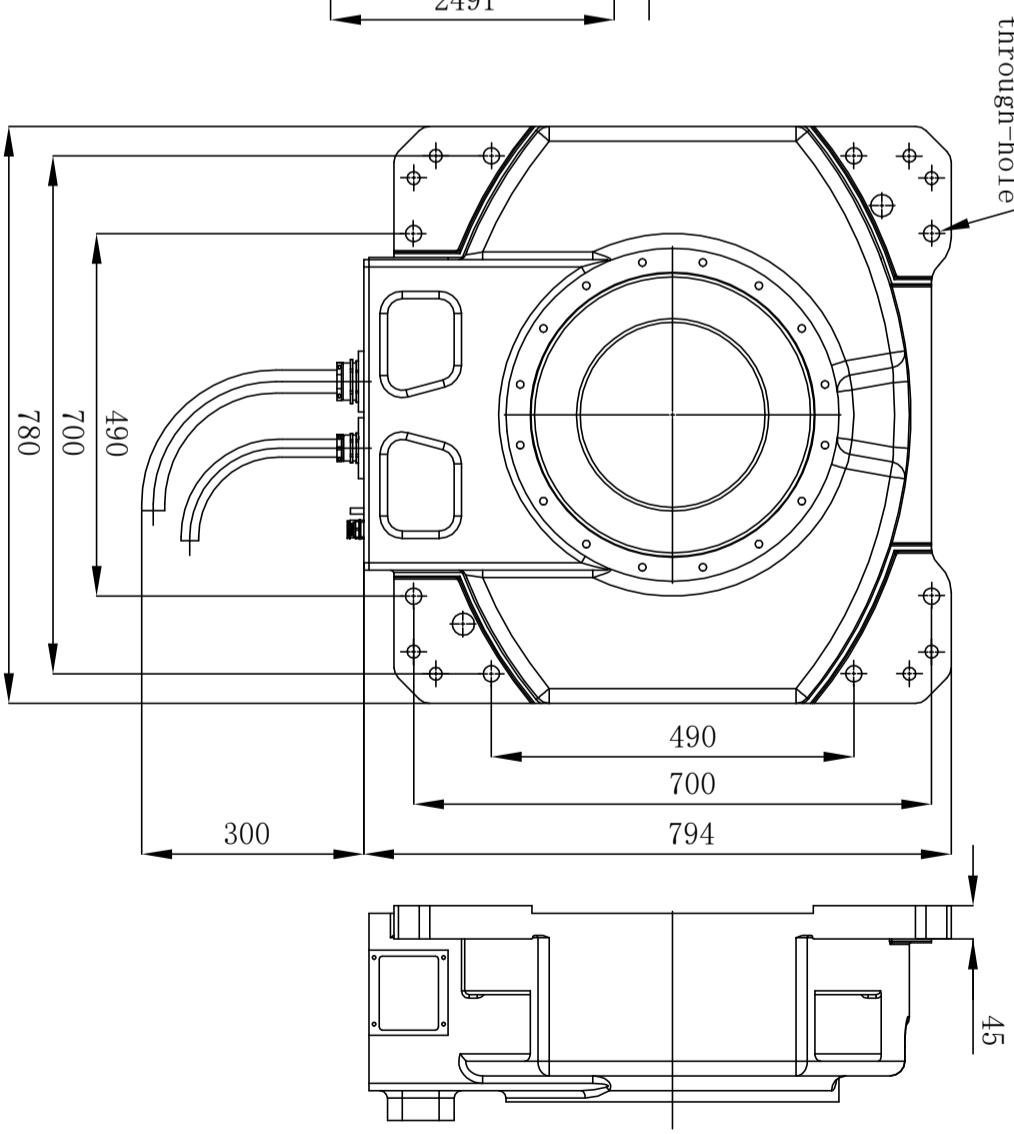


GR6100-3800

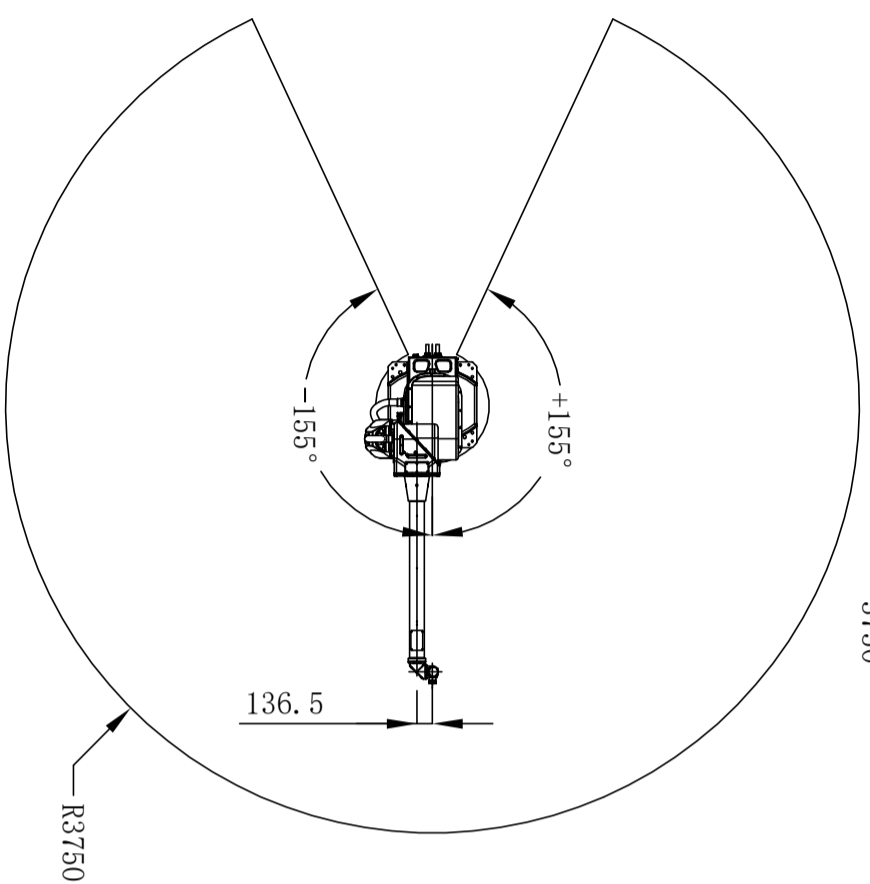
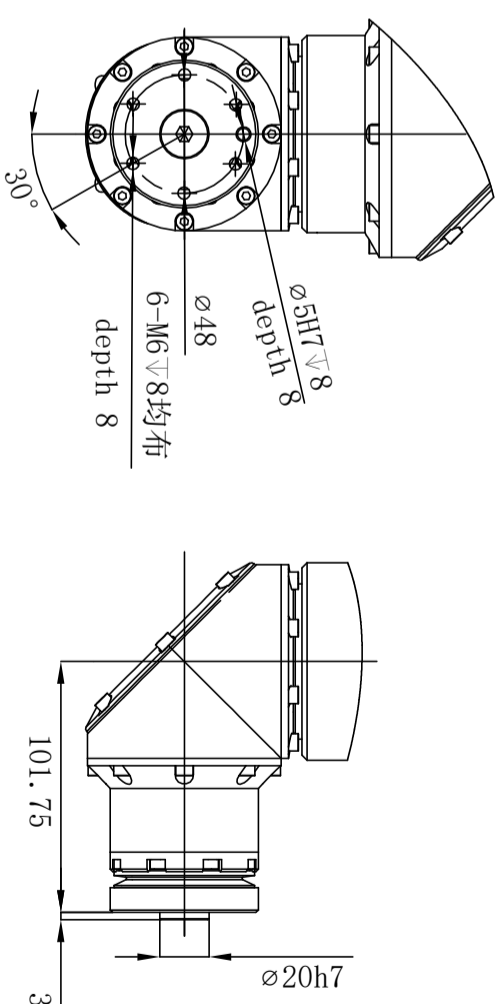
P点运动范围图  
Point P locus



底座安装尺寸图  
Installation dimension drawing of base



手腕及末端安装尺寸图  
Wrist and end mounting dimension drawing



零件代号  
Part code

借(通)用件登记  
Borrowed/General Part Registration

绘图  
Drawing

描校  
Drawing Correction

旧底图总号  
Old Base Map Total Number

底图总号  
Base Map Total Number

签字  
Signature

日期  
Date

1

2

3

4

2

3

4

埃夫特智能装备股份有限公司  
EFORT Intelligent Equipment Co., Ltd

运动范围图  
Robot workspace

GR6100-3800

标记	处数	分区	更改文件号	签字	日期
设计	数量	区域	标准号	审核	日期
图样标记	重量(Kg)	比例	图幅		
Pattern marker	Weight	Scale	Sheet	Total	Page
			共	页	第
			页	页	页