

06

Ra 6.3

Rz 1.6

Ra 6.3

Ra 6.3

Rz 1.6

 $2 \times \varnothing 6 \text{ H7 } \left( \begin{smallmatrix} +0.01 \\ 0 \end{smallmatrix} \right)$ 

5

20

60

10

 $10 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.02 \end{smallmatrix}$ 

指定なきは0.2で面取りのこと

06	ハンド		4	アルミ	
部品番号	品 名		数量	材 料	備 考
	名前	日付	千葉工業大学未来ロボティクス		
作成者	馬場琉生	2021/10/23			
確認者					
承認者					
尺度	1:1	第三角法	設計製作論3: ハンド		
			A-00-06		
					1 / 1
					A4