零件名: EN03曲轴-OP20A 修订号: 蒋欣志 序列号: 0407A111首件0407夜班 统计计数: 1

以下为OP10报告

	3003,07						
DIM 位置6= 平面 的位置后打标面 单位=毫米 轴 标称值 正公差 负公差 测定 偏差 超差 Z 38.0000 0.5000 -0.5000 37.9802 -0.0198 0.0000 #							
轴	标称值	正	公差	负公差	测定	偏差	超差
Z	38.0000	0.5000	-0.5000	37.9802	-0.0198	0.0000#	
DIM 位置7= 平面 的位置前打标面 单位=毫米							
轴	成員 /- 「面 II 标称値	正 田田田田	·画 辛也 公差	毛术 6 公差	测定	偏差	超差
Z	38.0000	0.5000	-0.5000	37.9010	-0.0990	偏差 0.0000#	\C\
以下为OP20报告							
DTM /	位置5= 柱体 的	有位署up 单	位=亭米				
轴	标称值	正	公差	负公差	测定	偏差	超差
半径	76.8000	0.0000	-0.500	0 76.4687	-0.331	0.0000#	
DIM 垂直度1= 垂直度平面 P1-Q,独立原则 至 直线 U-V,独立原则 单位=毫米							
DIM: 本山	乗且度1= 乗且 标称値	度半回 P1-(2, 独	至 且线 U-V,	, 独立原则 测定	単位=毫米 - 偏差	恝羊
т щ М	0.0000	0.1000	A 左 0.0000	0.0202	0.0202	偏差 0.0000 -#	旭左
						单位=毫米	
						偏差	超差
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.02/1	0.02/1	0.0000#	
DIM	垂直度3= 垂直	度平面 P2-0	2,独立原则	至 直线 U-V,	,独立原则	单位=毫米	
轴	标称值	正	公差	负公差	测定	单位=毫米 偏差 0.0000 -#	超差
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0239	0.0239	0.0000 -#	
DTM -	垂直度4= 垂直	度平面 P2-F	: 独立原则	至 直线 11-17	独立原则	单位=毫米	
						偏差	超差
М	0.0000	0.1000	0.0000	0.0157	0.0157	0.0000 -#	
			VI), E E.	7 +40	VI). ET EJ	16.41. → 16.	
						单位=毫米 偏差	超差
和 M	1/1/1/11 (A)	0 1000	ム左 0 0000	贝公左 0 0230	0 0230	0.0000 -#	旭左
	0.0000	0.1000	0.0000	0.0230	0.0230	0.0000	
DIM	垂直度6= 垂直	度平面 P3-F	1,独立原则	至 直线 U-V,	独立原则	单位=毫米	
轴	标称值		公差	负公差	测定	偏差 0.0000#	超差
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0326	0.0326	0.0000#	
DIM :	垂直度7= 垂直	度平面 P4-0	,独立原则	至 直线 U-V,	,独立原则	单位=毫米	
轴	标称值	正	公差	负公差	测定	偏差 0.0000#	超差
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0262	0.0262	0.0000#	
DIM 垂直度8= 垂直度平面 P4-H,独立原则 至 直线 U-V,独立原则 单位=毫米							
轴	エ旦/又o- エ旦 标称値	及「囲 F4-F 正	1,强立原则 公差	主 直线 0-V,	·强立原则 测定	年位-笔水 偏差	招差
М	0.0000	0.1000	0.0000	0.0268	0.0268	偏差 0.0000#	
	位置1= 圆 的位			在八 学	अन्तर्ग 六	伯光	+n ++
	标称值 0 0000		公左 _n nann	贝公左 -0 0274	-0 0274	偏差 0.0000#	超差
۵	0.0000	0.0000	0.0000	0.0274	0.0274	σ.σσσσ π	
DIM	位置2= 圆 的位	立置P3 单位	三毫米				
轴	标称值	E.	公差	负公差	测定	偏差 0.0000#	超差
Z	0.0000	0.0800	-0.0800	-0.0129	-0.0129	0.0000#	
DIM	位置3= 圆 的位	立置P4 单位	三毫米				
				负公差	测定	偏差	超差