

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

以下为OP10报告

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	---#----	

DIM	位置7= 平面 的位置前打标面	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	37.9010	-0.0990	0.0000	---#----	

以下为OP20报告

DIM	位置5= 柱体 的位置HR	单位=毫米						
轴	标称值	正公差	负公差	测定	偏差		超差	
半径	76.8000	0.0000	-0.5000	76.4687	-0.3313	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					
轴	标称值	正公差	负公差	测定	偏差		超差	
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0202	0.0202	0.0000	-#-----	

DIM	垂直度2= 垂直度平面 P1-H,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		超差	
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0271	0.0271	0.0000	--#-----	

DIM	垂直度3= 垂直度平面 P2-Q,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		超差	
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0239	0.0239	0.0000	-#-----	

DIM	垂直度4= 垂直度平面 P2-H,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		超差	
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0157	0.0157	0.0000	-#-----	

DIM	垂直度5= 垂直度平面 P3-Q,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		超差	
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0230	0.0230	0.0000	-#-----	

DIM	垂直度6= 垂直度平面 P3-H,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		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-Q,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		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	标称值	正公差	负公差	测定	偏差		超差	
M	0.0000	0.1000	0.0000	0.0268	0.0268	0.0000	--#-----	

DIM	位置1= 圆 的位置P2	单位=毫米						
轴	标称值	正公差	负公差	测定	偏差		超差	
Z	0.0000	0.0800	-0.0800	-0.0274	-0.0274	0.0000	--#-----	

DIM	位置2= 圆 的位置P3	单位=毫米						
轴	标称值	正公差	负公差	测定	偏差		超差	
Z	0.0000	0.0800	-0.0800	-0.0129	-0.0129	0.0000	---#----	

DIM	位置3= 圆 的位置P4	单位=毫米						
轴	标称值	正公差	负公差	测定	偏差		超差	

z 0.0000 0.0800 -0.0800 -0.0344 -0.0344 0.0000 --#-----