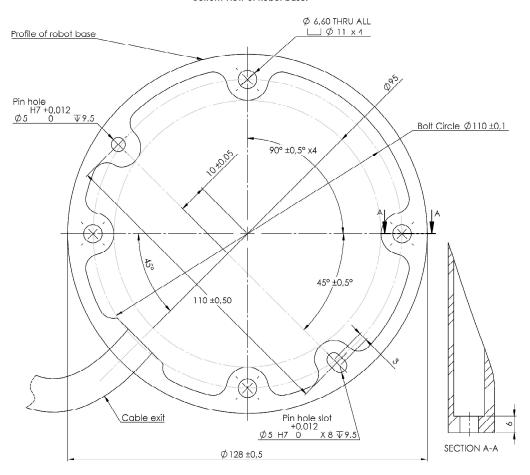
## Bottom view of Robot base.



General tolerance ISO 2768-1 m

图 4.1: 机器人安装孔。使用 4 颗 M6 螺栓。所有测量值均以 mm 为单位。