



1. \*Размеры для справок

2. Печатные проводники не показаны.

3. Обозначение элементов показаны условно.

4. Монтаж выполнить согласно схеме ИУ 4.11.03.03.20.81.06.003 ЭЗ

5. Установку навесных элементов производить по ГОСТ Р МЭК 61191-3-2010 класс В, припой п.9, располагая их симметрично относительно контактных площадок. Для компонента типа "чип" допускается выход компонентов за пределы контактной площадки не более 0,05 мм.

6. Минимальный допустимый зазор между соседними компонентами поверхностного монтажа (включая зоны паяк, выводов и торцы компонентов) должен быть не менее 0,2 мм.

7. Установку выводных разъемов осуществлять по ГОСТ Р МЭК 61191-3-2010.

8. Пайку КМО производить согласно ГОСТ 23592-96, припой п.9.

9. ПОС-61 ГОСТ 21930-76.

10. После сборки изделие промыть в ультразвуковой очистительной ванне со спирто-бензиновой смесью ГОСТ 18300-87.

11. После сборки записать управляющую программу - ИУ 4.11.03.03.20.81.06.016 М в микросхему DD2.

12. Контроль паяных соединений производить визуально - оптическим методом по ГОСТ 24715-81.

13. Остальные технические требования по ОСТ 4 ГО.070.015.

					ИУ 4.11.03.03.20.81.06.005 СБ								
					Робот –транспортёр Сборочный чертеж				Лит.		Масса	Масштаб	
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата								0,15	1:1
Разраб.	Исабаева Ж.												
Пров.													
Т.контр.													
Реценз.									Лист		Листов 1		
Н.контр.									МГТУ им. Н.Э.Баумана Кафедра ИУ 4 Группа ИУ 4-81Б				
Утв.	Артемов Б.В												