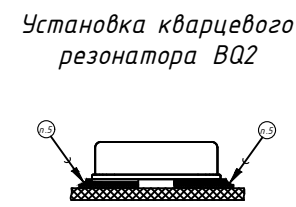
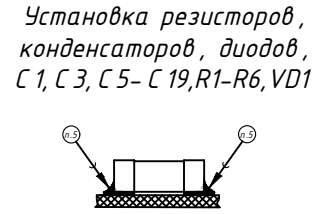
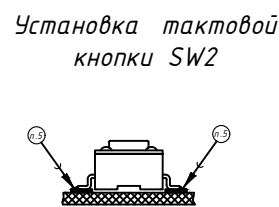
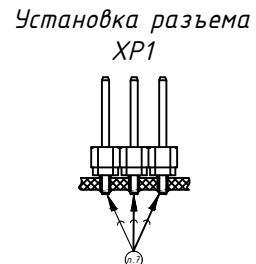
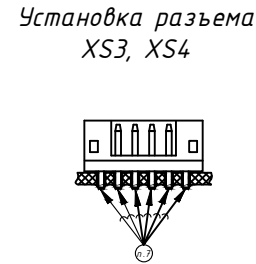
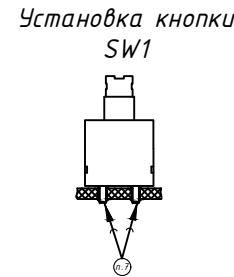
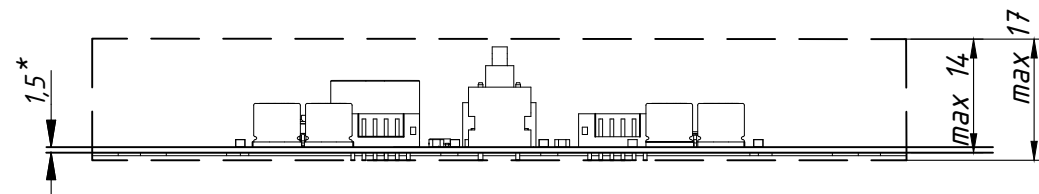
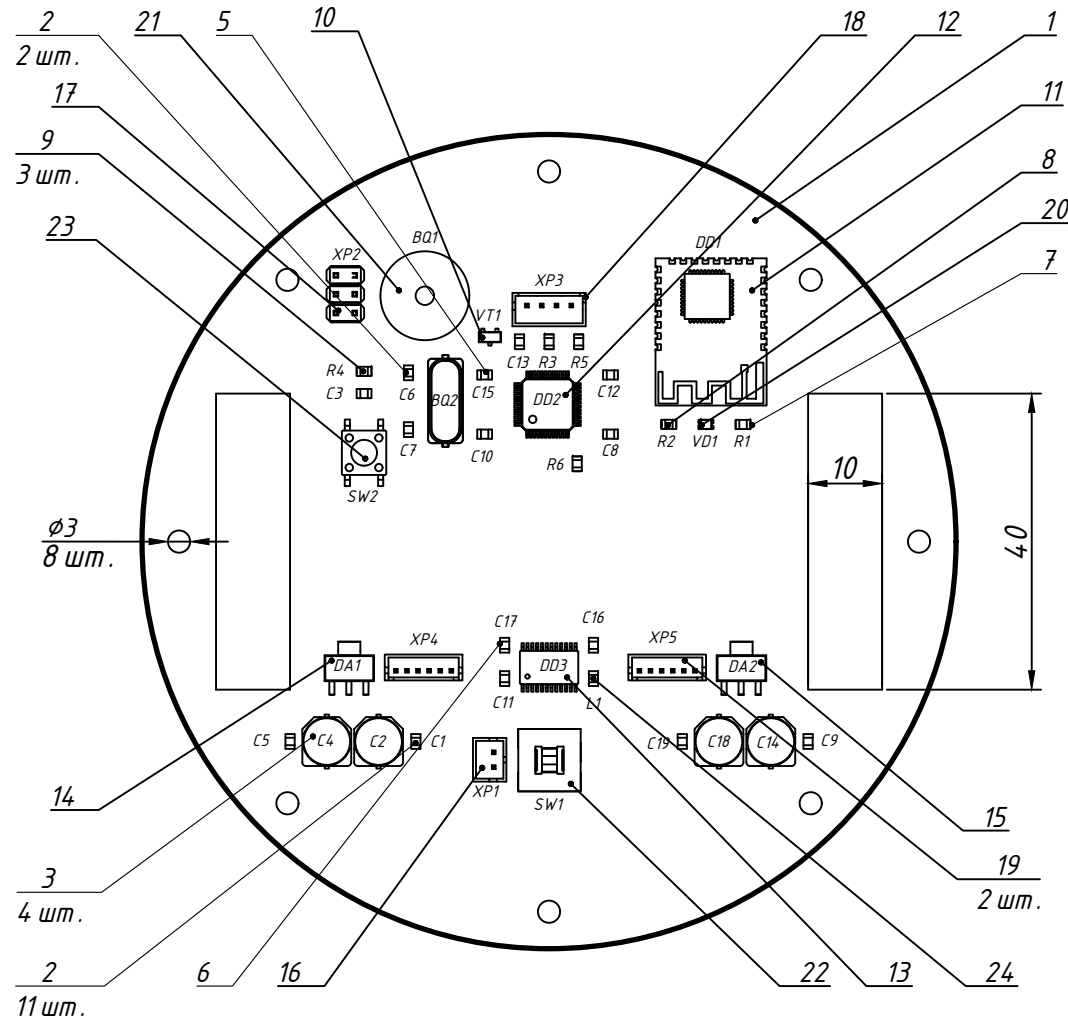


ИУ 4.11.03.03.20.81.06.005



- *Размеры для справок
- Печатные проводники не показаны.
- Обозначение элементов показаны условно.
- Монтаж выполнить согласно схеме ИУ 4.11.03.03.20.81.06.003 ЭЗ
- 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.
- Минимальный допустимый зазор между соседними компонентами поверхностного монтажа (включая зоны паяк, выводов и торцы компонентов) должен быть не менее 0,2 мм.
- Установку выводных разъемов осуществлять по ГОСТ Р МЭК 61191-3-2010.
- Пайку КМО производить согласно ГОСТ 23592-96, припой п.9.
- ПОС-61 ГОСТ 21930-76.
- После сборки изделие промыть в ультразвуковой очистительной ванне со спирто-бензиновой смесью ГОСТ 18300-87.
- После сборки записать управляющую программу - ИУ 4.11.03.03.20.81.06.016 М в микросхему DD2.
- Контроль паяных соединений производить визуально - оптическим методом по ГОСТ 24715-81.
- Остальные технические требования по ОСТ 4 ГО.070.015.

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