

任務作動性- 傳動機構	純3D列印 機構數量	3D列印並具有 雷切機構數量 1個計算0.5	3D列印機構 數量總數	目前3D列 印比例	符合規則
5	1	0.5	1.5	0.30	√
6	2	0.5	2.5	0.42	×
7	2	0.5	2.5	0.36	×
8	2	0.5	2.5	0.31	√
9	3	0.5	3.5	0.39	×
10	3	0.5	3.5	0.35	×
11	3	0.5	3.5	0.32	√
12	4	0.5	4.5	0.38	×
13	4	0.5	4.5	0.35	×
14	4	0.5	4.5	0.32	√
15	5	0.5	5.5	0.37	×
16	5	0.5	5.5	0.34	×
17	5	0.5	5.5	0.32	√
18	6	0.5	6.5	0.36	×
19	6	0.5	6.5	0.34	×
20	6	0.5	6.5	0.33	√
21	7	0.5	7.5	0.36	×

說明：

表格內為3D機構假設數量計算，符合規格可參照目前3D列印比例，小於或等於0.33者即為符合，大於0.33即不符規則

目前3D列印比例=3D列印機構數量總數/任務作動性-傳動機構

範例

若有1個3D列印機構並同時具有雷切特性機構，登記0.5；純3D列印傳動機構1個，登記1，任務作動性評分時以傳動機構5個總數算，符合規定。