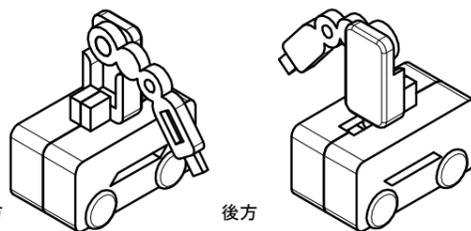
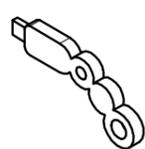
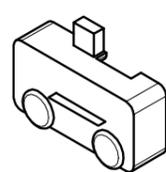
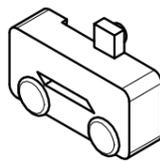
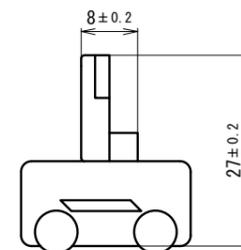


一次提案用

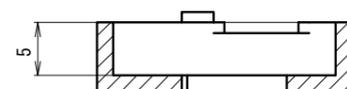
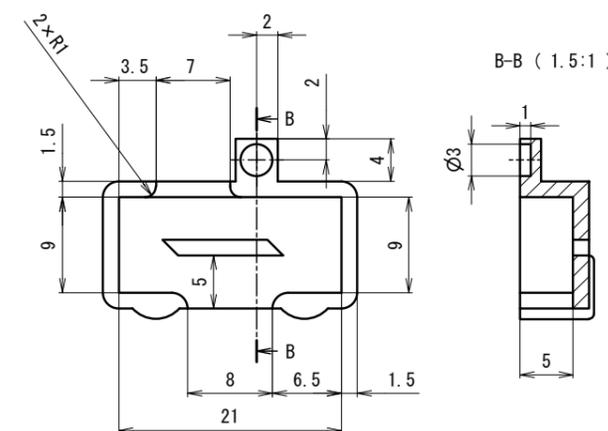
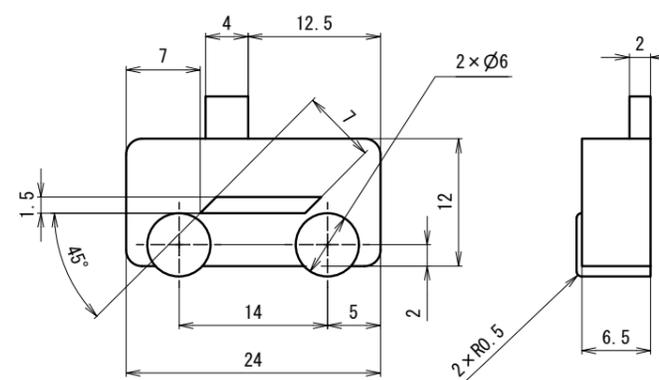
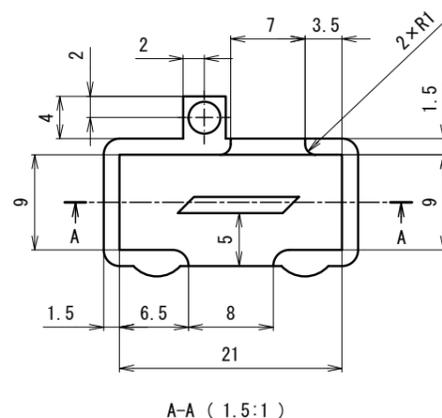
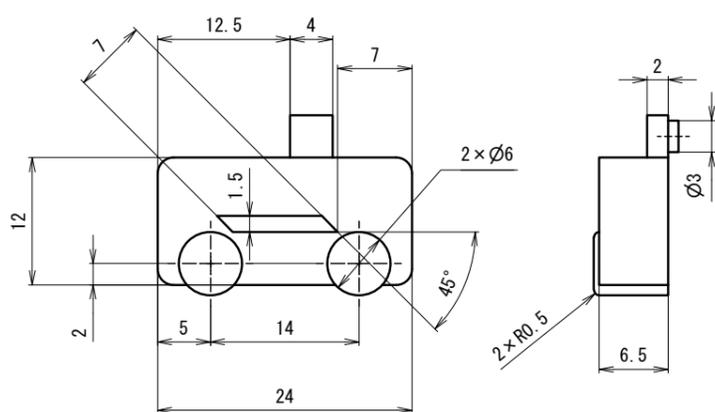
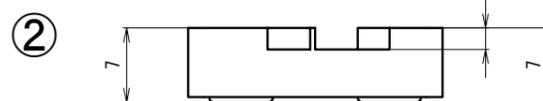
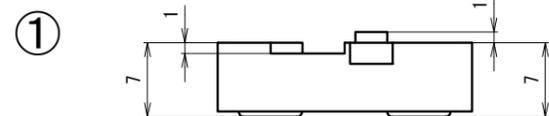
① ② ③ ④ ①+②+③+④



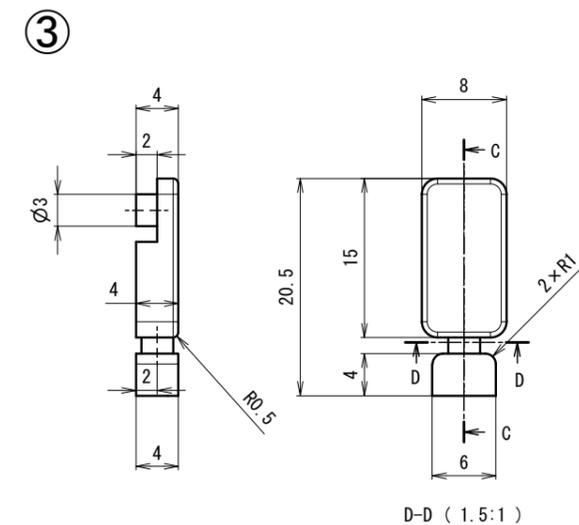
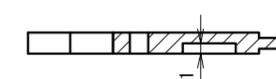
組立て寸法



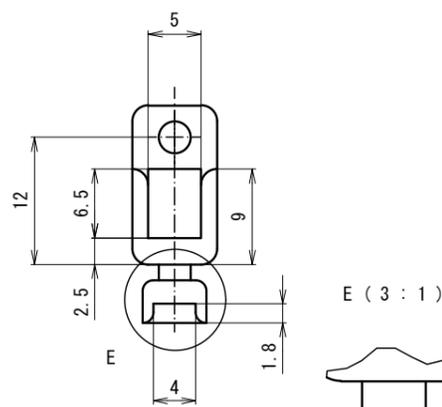
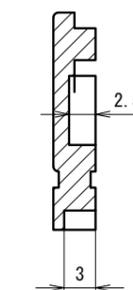
- ・製品の表面にカッターマークや擦り傷がないこと。
- ・製品の寸法公差は特に指示がない場合±0.03mmとする。
- ・製品部の指示の無い角部の丸みはR1.5とする。



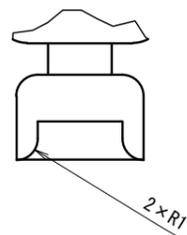
H-H (1.5:1)



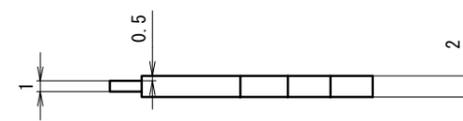
C-C (1.5:1)



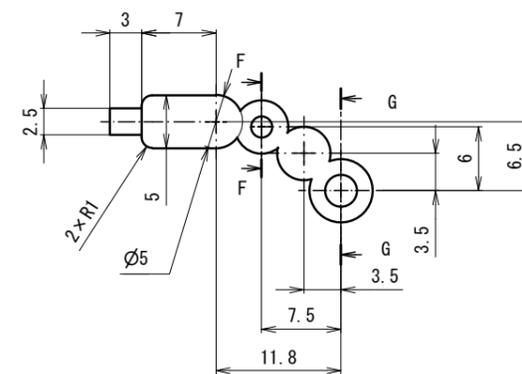
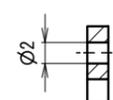
E (3:1)



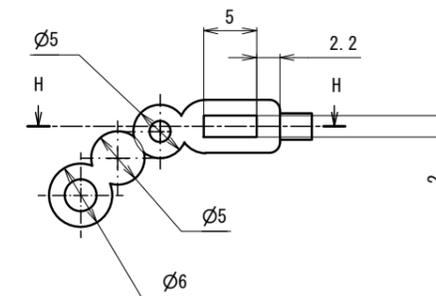
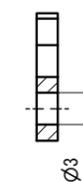
④



F-F (1.5:1)



G-G (1.5:1)



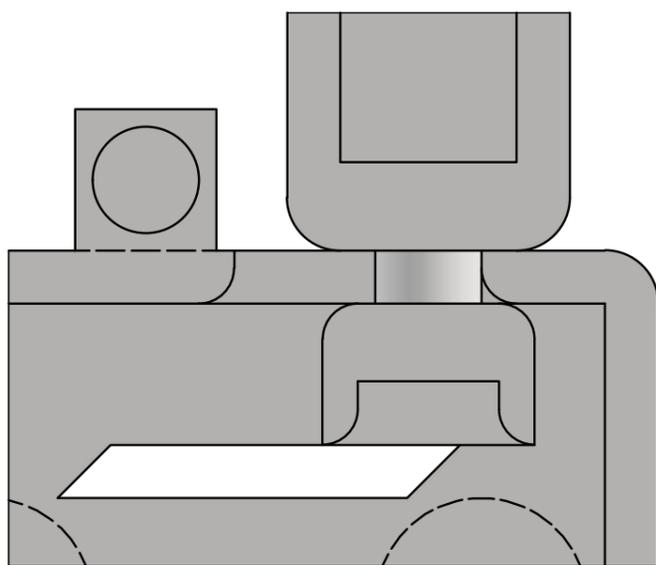
金型の名称	第62回技能五輪全国大会 プラスチック金型職種 競技課題		
製品の名称	産業用ロボット E		
材質	ポリスチレン	収縮率	0.5%
			1.5:1 A3

# 課題の特徴（形状や組立機構の魅力、加工難易度）

## 形状や組立機構の魅力など

- ・ 部品①②③同士の嵌め合わせについて  
これは左右方向へのスライドと回転をすることで、ロボットアームの動きに自由度を持たせています。

※図面に提出状態を明記しており競技としては全選手一様の状態で評価していただけます。  
また、嵌め合わせの固さや緩さは刃物の外径による出来合い同士の嵌め合いではなく、選手自身が試作の繰り返しにより狙い寸法の工夫にて調整できます。



部品①③の嵌め合い

## 加工難易度など

- ・ すべてのコアピンと斜めの形状が可動型に作りこむことができるように設計してあります。

これにより固定型と可動型のバイスへの乗せ換え回数が減ることにより競技時間短縮につながります。

