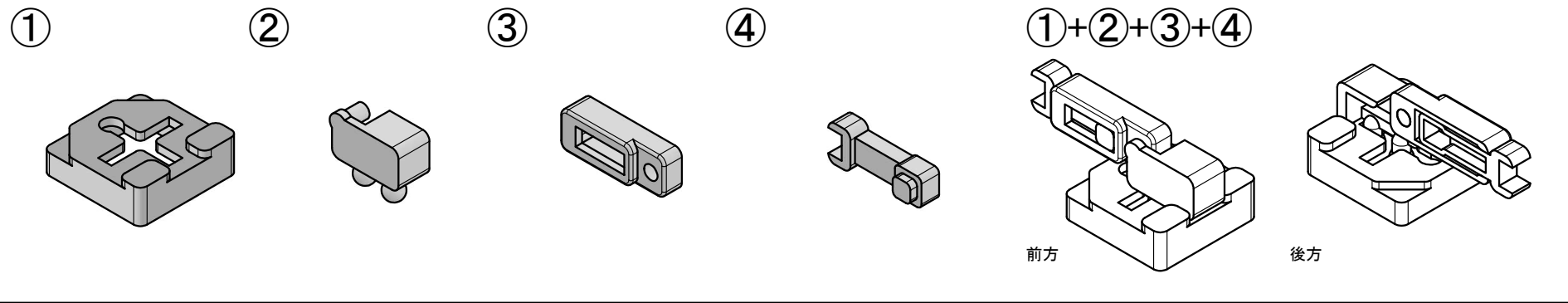


一次提案用

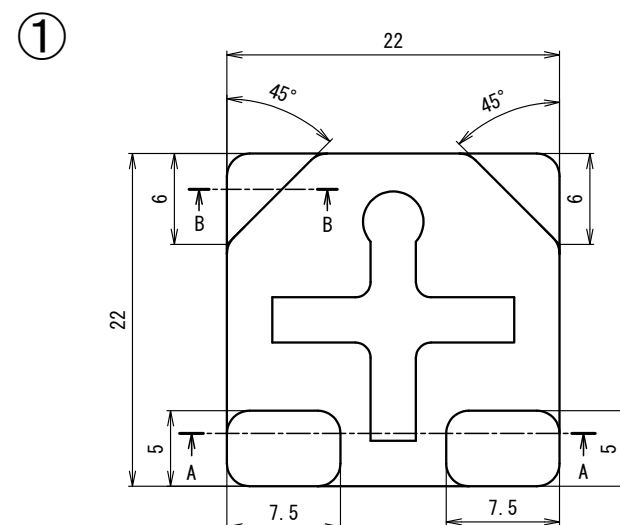
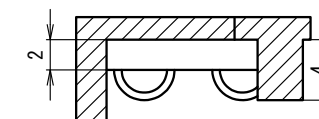


組立て寸法

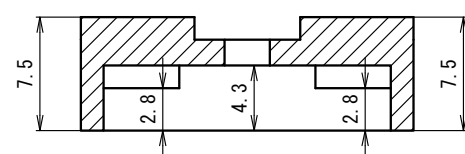
Technical drawing of the assembled bracket. The drawing shows the bracket with the mounting plate attached. Two dimensions are indicated: a horizontal dimension of 24.5 and a vertical dimension of 14.2.

- ・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。

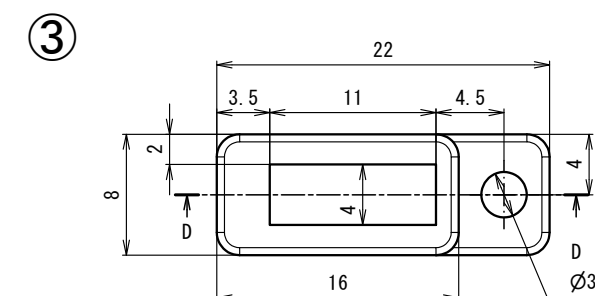
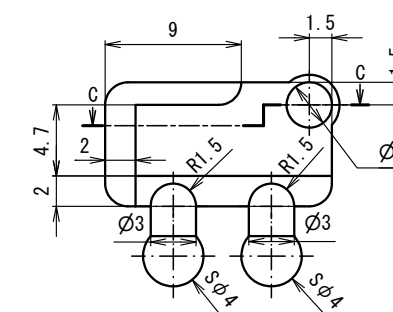
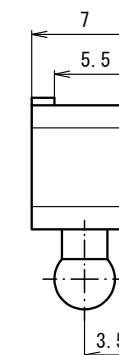
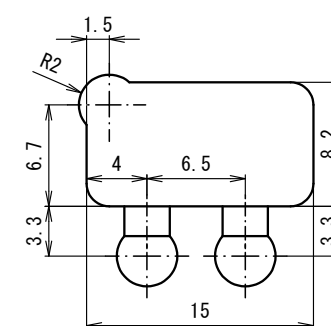
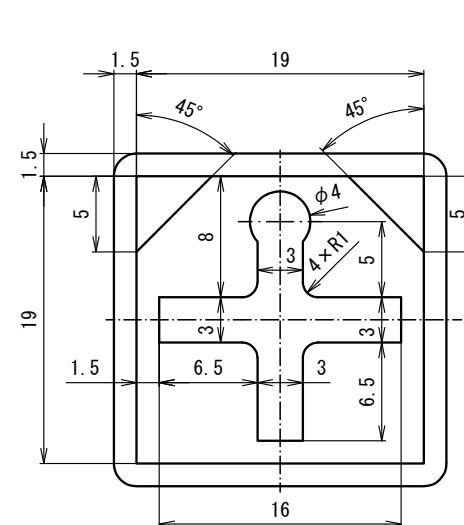
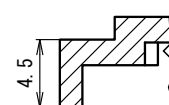
C-C (2 : 1)



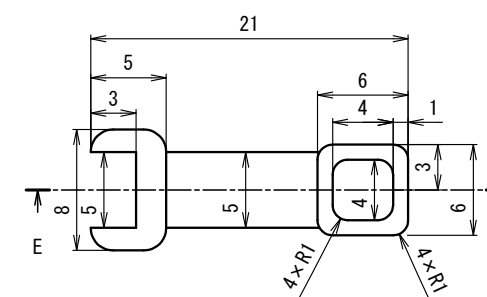
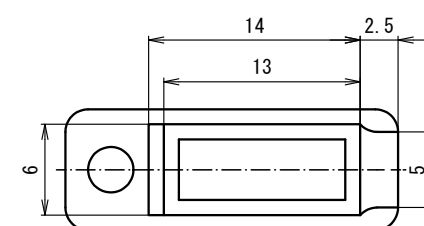
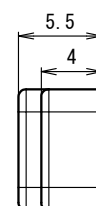
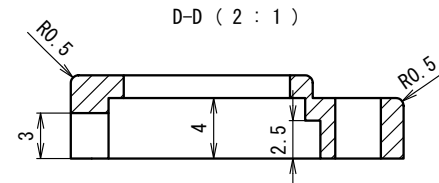
A-A (2 : 1)



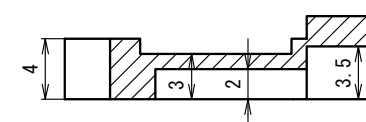
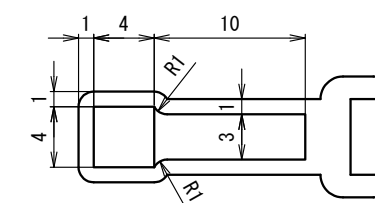
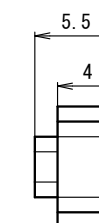
B-B (2 : 1)



D-D (2 : 1)



E-E (2 : 1)



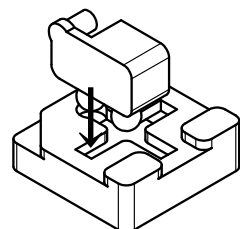
金型の名称	第62回技能五輪全国大会 プラスチック金型職種 競技課題			
製品の名称	産業用ロボット F			
材質	ポリスチレン	収縮率	0.5%	1/1
				A3

課題の特徴（形状や組立機構の魅力、加工難易度）

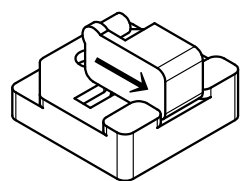
形状や組立機構の魅力など

- ・各パーツで動きのある課題を作成しました

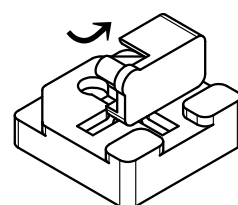
部品①と部品②



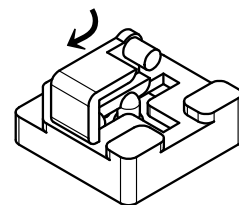
組み立て



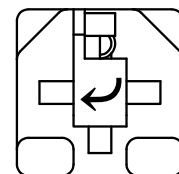
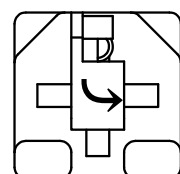
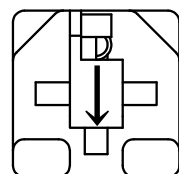
動作① 固定



動作② 回転

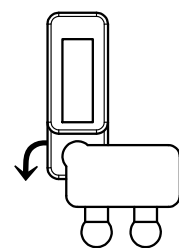
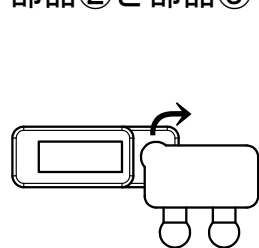


動作③ 回転



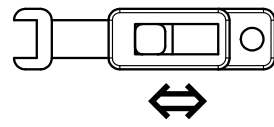
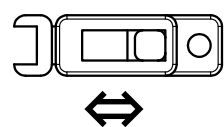
- ・提出状態では①の固定の位置に配置を行います。
提出時以外では動作②・動作③のように回転させることで
90度の方向転換が可能になります。

部品②と部品③



- ・部分②に対して部品③は約90度の回転が可能です。

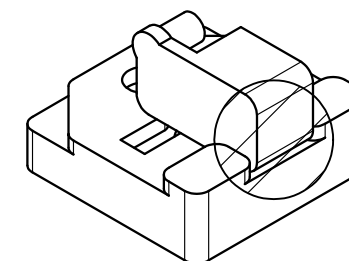
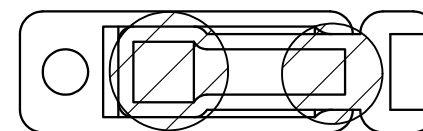
部品③と部品④



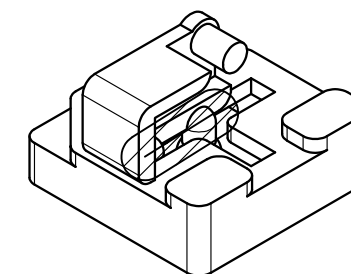
- ・部品③に対して部品④が伸縮可能です。

加工難易度など

- ・各パーツの接合部では、
可動要素と嵌め合わせ要素の両要素がある為、
狙い寸法の工夫が必要になります。



- ・部品①の十字形状と、部品②のボール形状の寸法は、
組み合わせ時の回転可動に対応して狙い寸法の工夫が
必要と考えます。



- ・仕上げ競技の磨きでは、少々幅の狭い形状もありますが
基本的にZの高さや平面は十分にあり磨きやすいと考えます。

