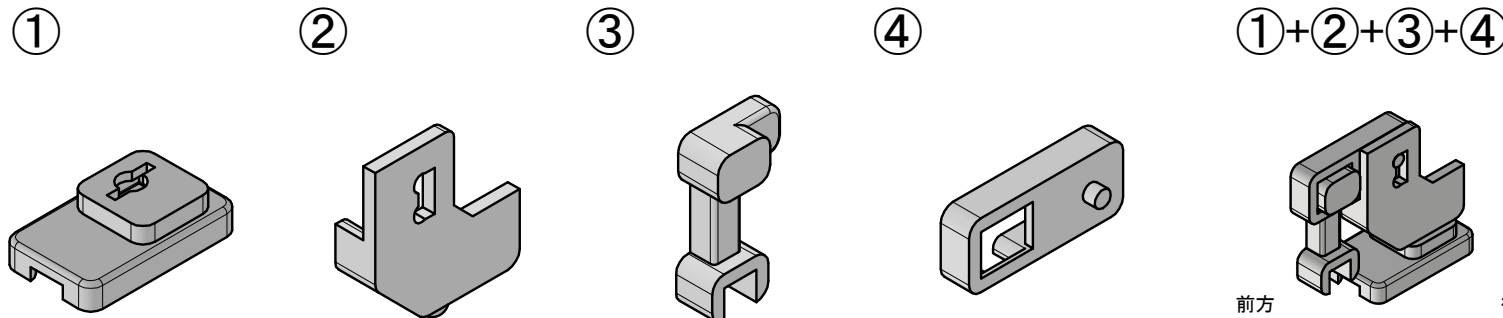
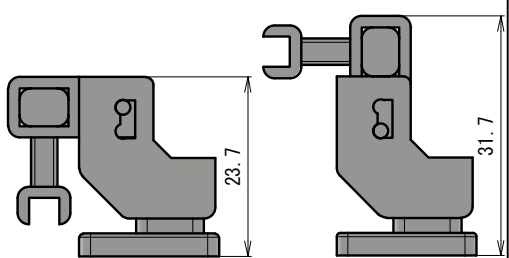


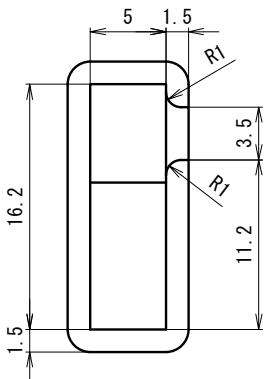
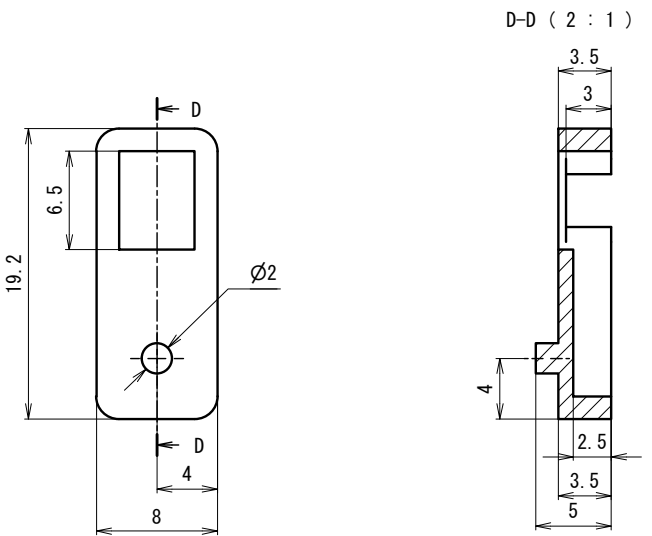
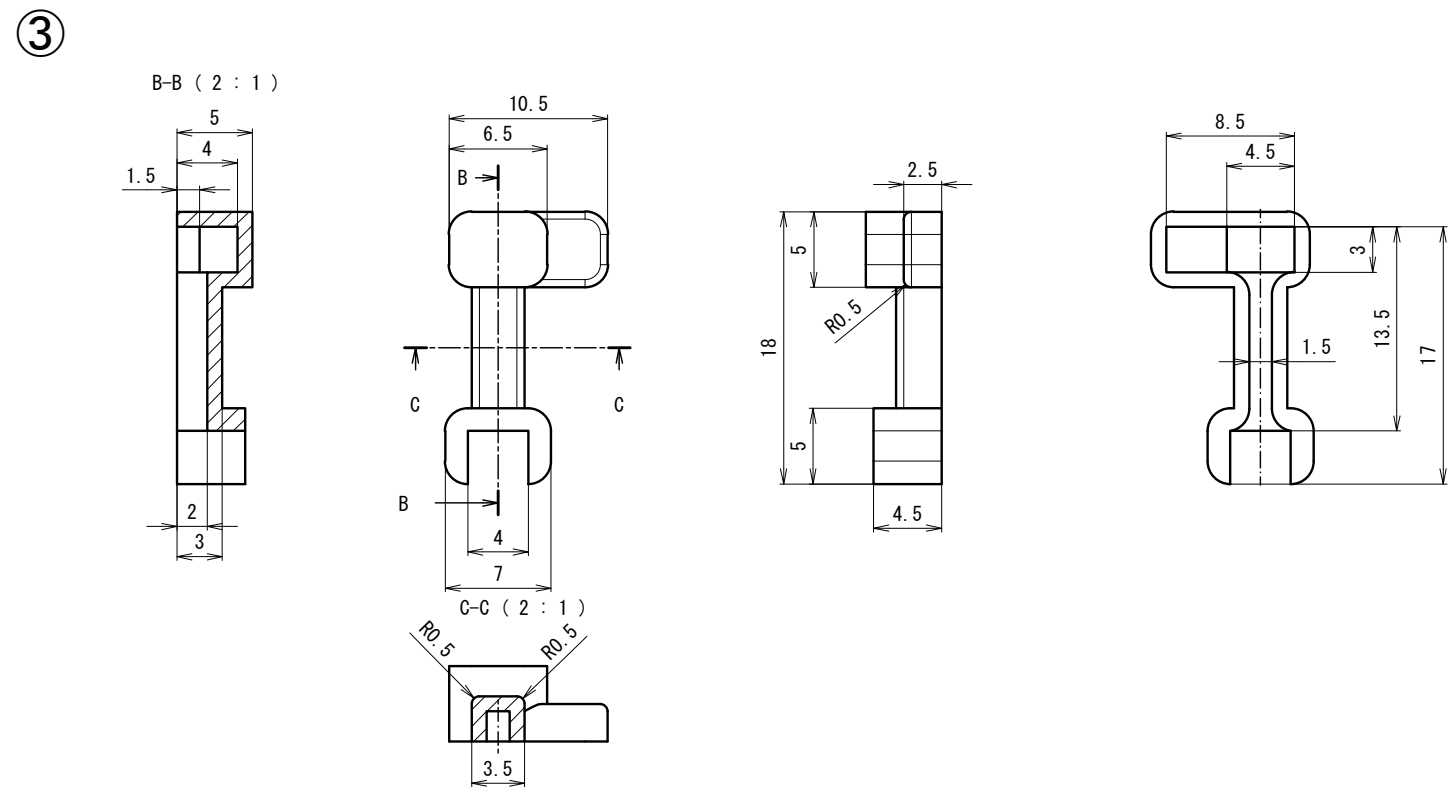
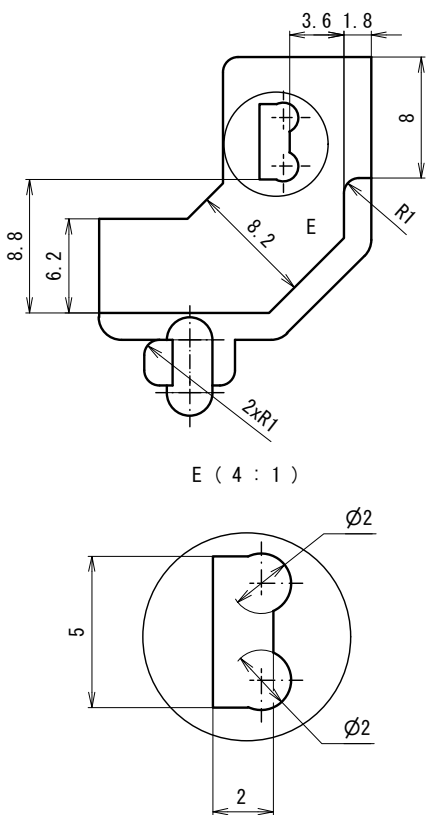
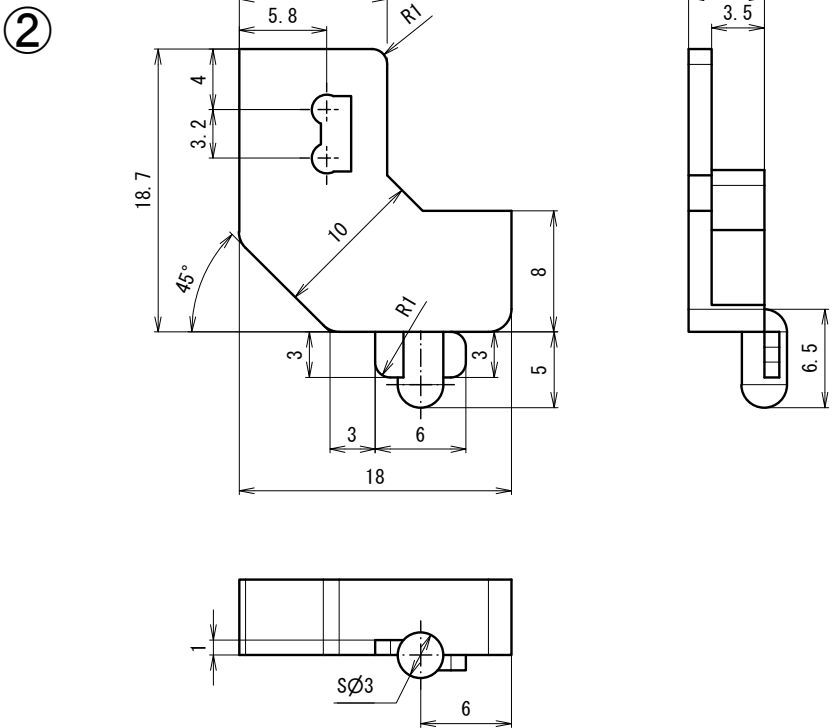
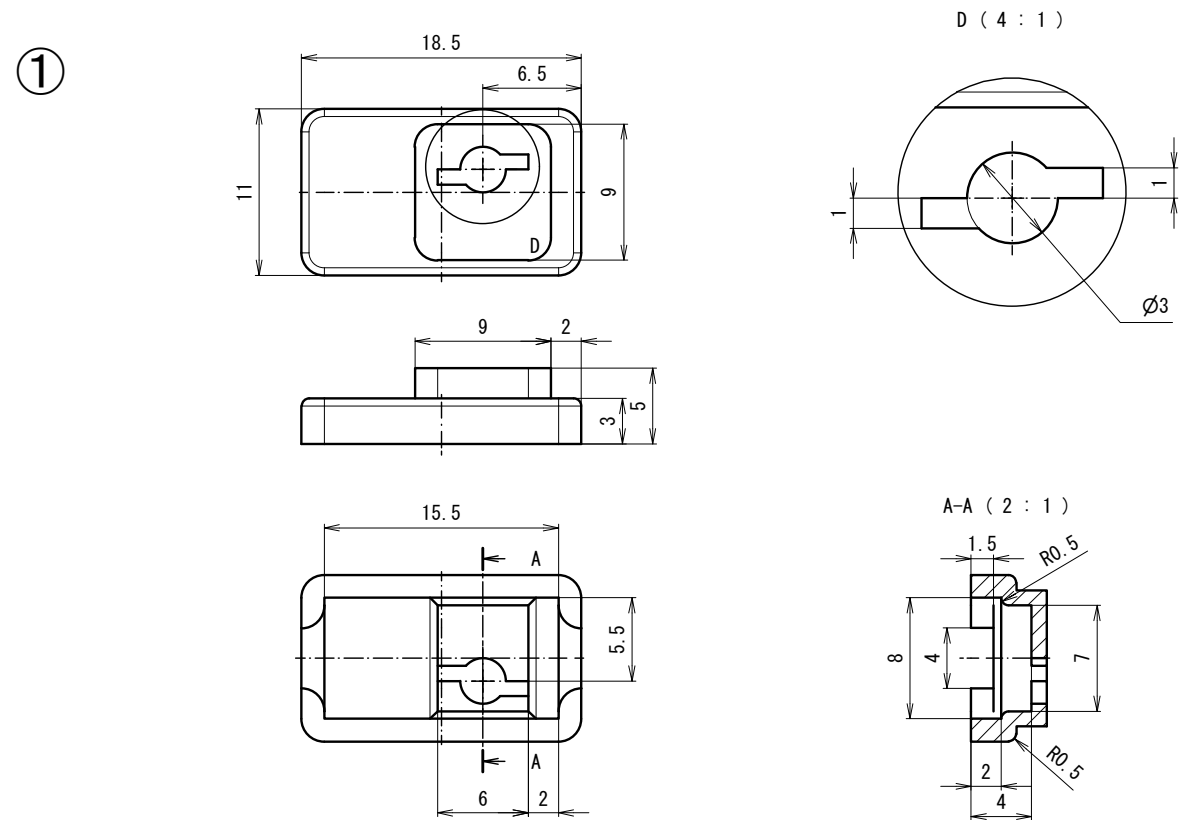
一次提案用



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 $\pm 0.03\text{mm}$ とする。
- ・製品部の指示の無い角部の丸みは $R1.5$ とする。

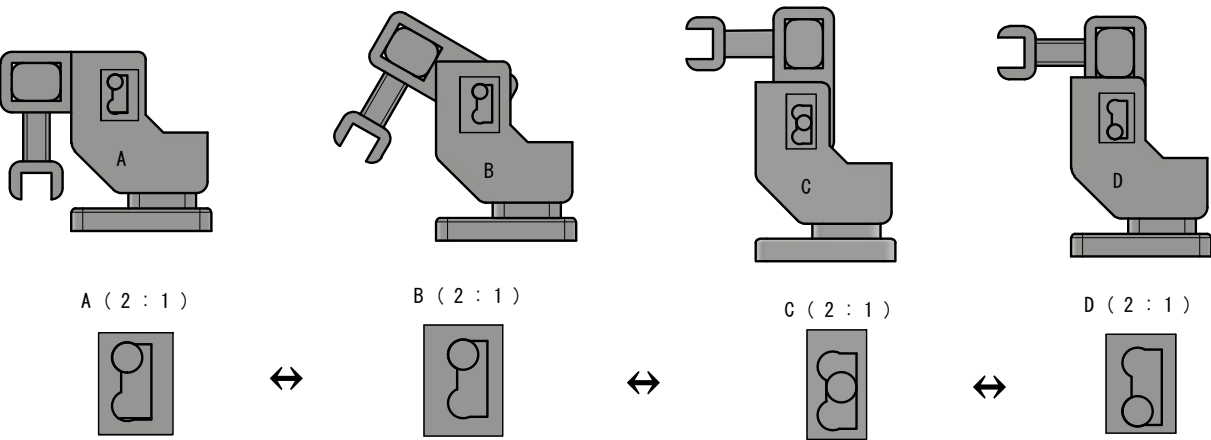


金型の名称	第62回技能五輪全国大会 プラスチック金型職種 競技課題			
製品の名称	産業用ロボット I			
材質	ポリスチレン	収縮率	0.5%	1/1 A3

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

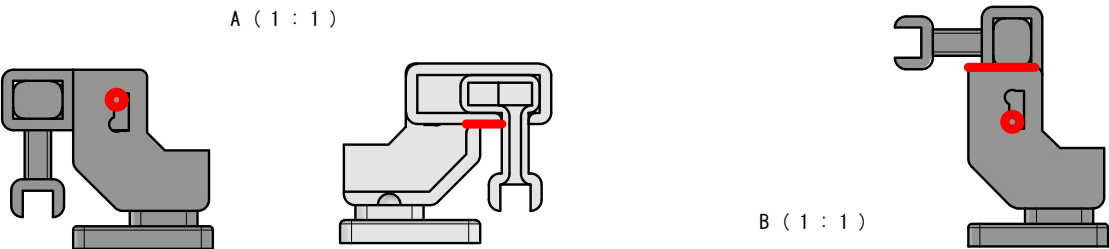
1. A⇔Dに組付け変更する際にØ2凸形状の位置が移動する。
産業用ロボットのアームを再現。



2. パーツ①, ② 円&四角形状の差し込みによる組付け。

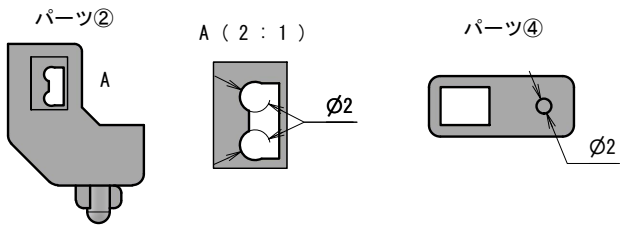


3. 組付け寸法のバリエーションを2種類用意(赤線=位置決め箇所)

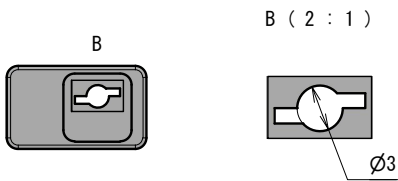


加工難易度など

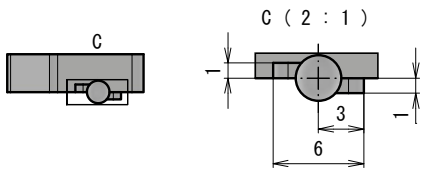
1. パーツ② 同一の高さにØ2コアピンと形状があるので加工順序に注意
組付けの際に穴精度が重要。
パーツ④ Ø2凸形状も同様に精度が重要。



2. パーツ① 同一高さにØ3コアピンと形状があるので加工順序に注意
組付けの際に穴精度が重要。



3. パーツ②差し込み部
CV, CR両掘り形状なのでX, Y, Zの寸法ズレがあると組付け不可になってしまう。



＜組み立て状態：①＞



＜各パーツ＞



＜組み立て状態：②＞

