

産業用ロボット L

4.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

●この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるころ

- ・入れ子ピンがあったほうが良いと思います。
理由としては、今年から金型図面の採点項目に追加されたため、要素として取り入れても良いかと思います。

●他の競技課題デザインから導入できそうなところ

- ・特にありません。

産業用ロボットL

2.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

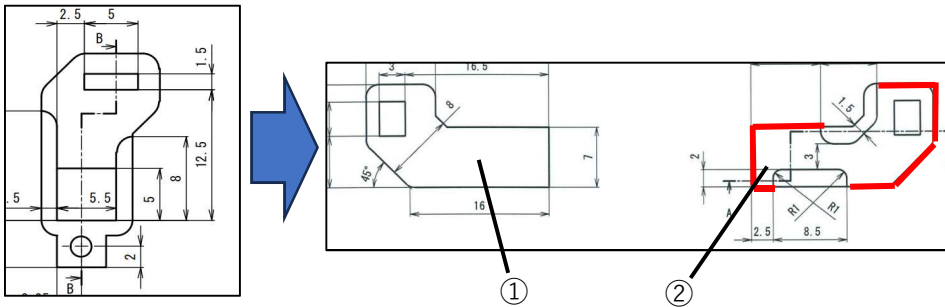
●この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるころ

Part1,2のΦ2による凹凸形状は、Part3に組み付ければ安定すると思いますので無くしてもいいのではないかと思います。

●他の競技課題デザインから導入できそうなところ

Part1,2の部分は産業用ロボットBのPatr1,2のような形状を導入すると

- ①平面幅の拡張による磨き量の増加・成形時の張り付きリスクのアップ
 - ②はめ合い増加による金型加工難易度アップ
- が見込める為、より競技として優れた課題になると考えます。



産業用ロボット

4.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

●この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるころ

・部品①・②のΦ2の凹凸部ですが、組立や磨きが難しいため、
難易度は落ちてしまいますが、凹凸部を無くしても宜しいかと思います。
凹凸部を無くした状態でも問題なく組立は出来ました。

ご検討宜しくお願い致します。

●他の競技課題デザインから導入できそうなところ

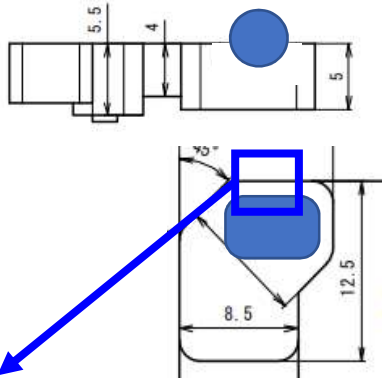
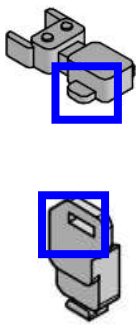
産業用ロボット

2.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

●この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるころ

ロボットアーム部を固定式から可動式へ変更する。
(前後動作+回転)

●他の競技課題デザインから導入できそうなところ



No.3部品の四角い位置決めを丸に変更し、No.1,2部品の窓を半四角である程度部品が固定できる仕様も面白いと思います。

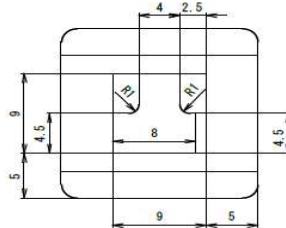
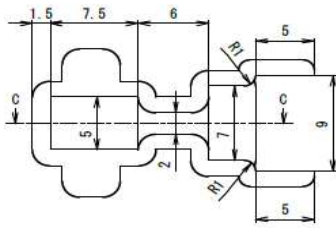
製品肉厚をわざと薄くし、組み立て時の割れポイント+極狭磨きポイントとして離型キズも確認できる。

産業用ロボット L

4.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

●この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じる場所

- ・加工時間短縮に伴い③,④部品コア側のR1をR1.5に変更すると加工負荷がより下がると思います。



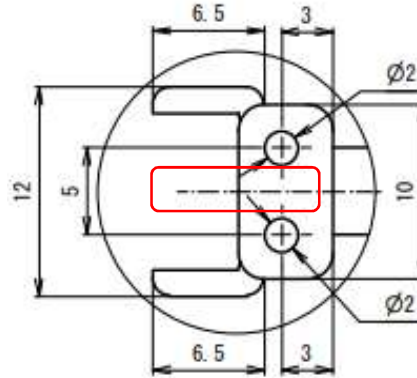
●他の競技課題デザインから導入できそうなところ

特になし

4.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

- この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるどころ

部品③の $\phi 2$ の \circ 形状を、アーム形状に変更すると採点箇所候補の増加と見栄えの面で良いと感じました。



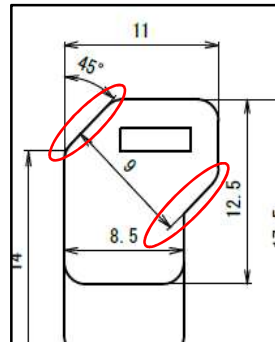
- 他の競技課題デザインから導入できそうなところ

特にありません

4.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

- この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるころ

・製品①・②の斜辺寸法（9）の斜辺距離がもう少し長くなると成形品寸法を測定する際にも測りやすいと思います。



- 他の競技課題デザインから導入できそうなところ

・産業用ロボットHの製品②のような貫通形状（加工量向上）

L

4.この競技課題図面において、下記のような要望があれば記入してください。

●この競技課題デザインとして修正したほうがもっと良い課題になると感じるころ

・底R形状をどこかに追加してみてもどうでしょうか。

●他の競技課題デザインから導入できそうなところ

・パーツ④の上面4隅に昨年の「小型プレス用金型パーツ②」のような形状(4×4の四角形状)を作成すると、CV残りしやすくなり連続成形が難しい課題になるかと思います。