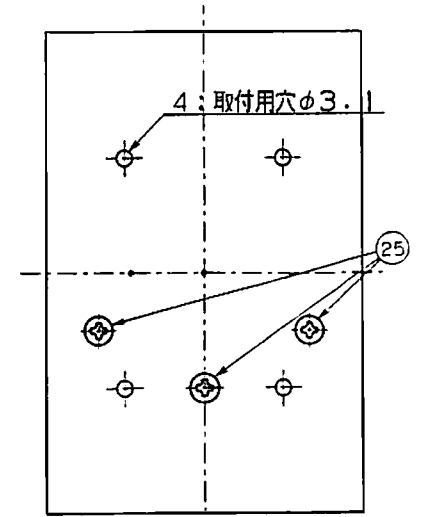
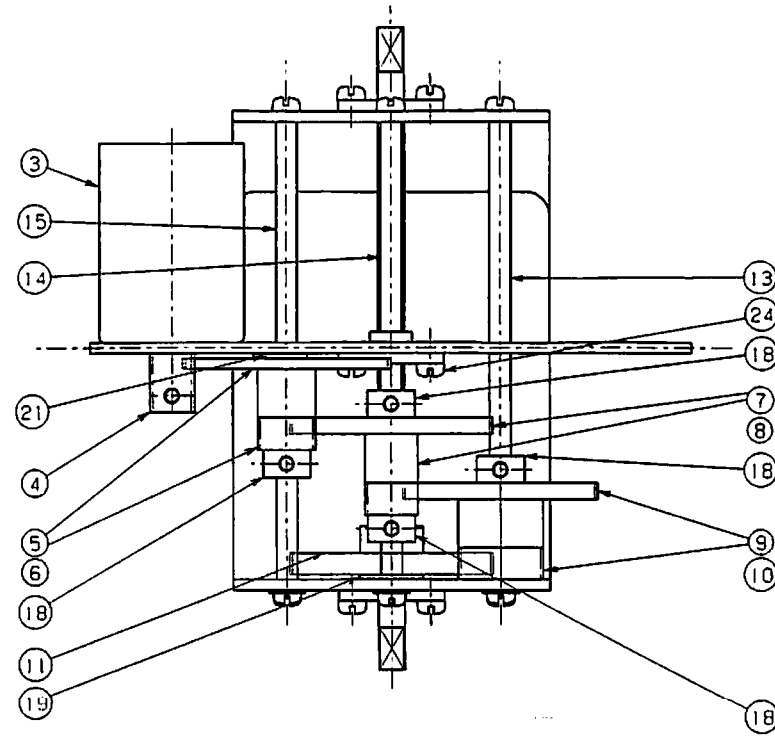


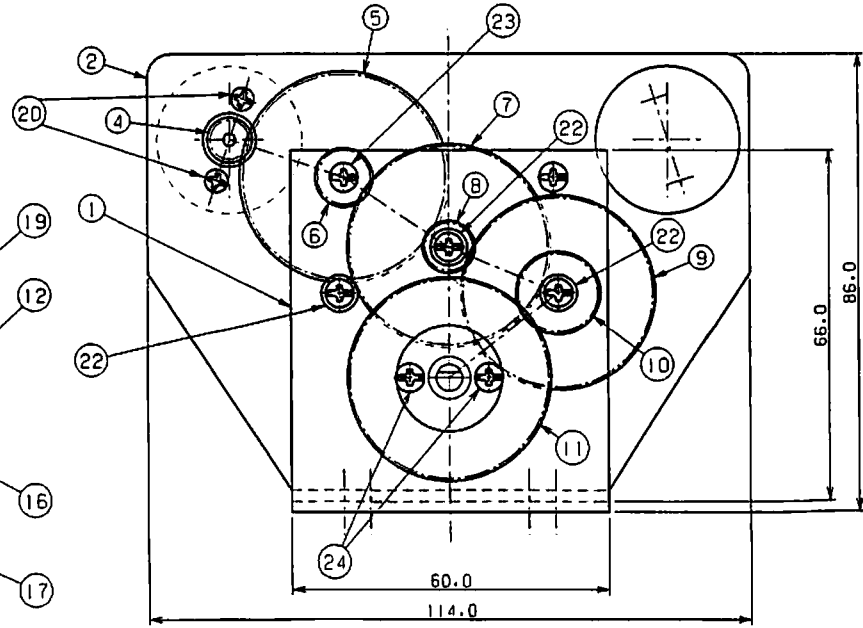
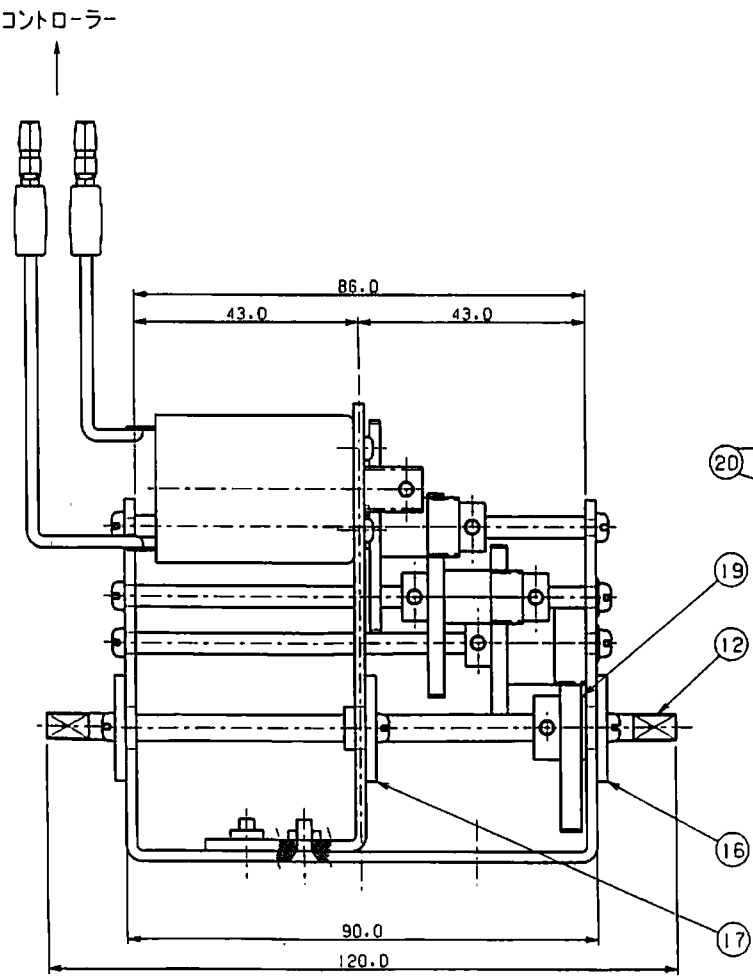
減速比 $\frac{12}{64} \times \frac{20}{75} \times \frac{18}{72} \times \frac{30}{75} = \frac{1}{200}$



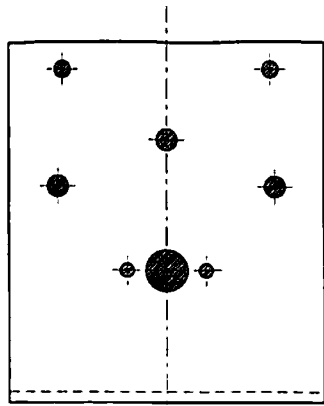
ギヤボックス底部詳細

25	3×8mm 皿ビス	3	
24	3×4mm 丸ビス	6	
23	3×8mm 丸ビス	10	
22	3mm ワッシャー	6	
21	4mm ワッシャー	2	
20	2.6×5mm 丸ビス	4	黒亜鉛
19	5mm ワッシャー	2	
18	RCC タイレルスベーター	8	黄銅
17	出力中継軸受	1	黄銅
16	出力軸受	2	黄銅
15	初段輪 (4×85)	2	φ4.0×85 メッキ
14	2段輪 (4×89)	1	φ4.0×89 メッキ
13	3段輪 (4×89)	2	φ4.0×89 メッキ
12	出力輪	2	φ5.0×60 メッキ
11	4段ギヤ	2	75T M=0.5 黄銅
10	4段ピニオン	2	30T M=0.5 黄銅
9	3段ギヤ	2	72T M=0.5 黄銅
8	3段ピニオン	2	18T M=0.5 黄銅
7	2段ギヤ	2	75T M=0.5 黄銅
6	2段ピニオン	2	20T M=0.5 黄銅
5	初段ギヤ	2	64T M=0.6 黄銅
4	モーターピニオン	2	12T M=0.6 黄銅
3	モーター	2	380タイプ
2	モーター止め板	1	Al t=2.0
1	本体ベース	1	Al t=2.0
部番	名称	数量	備考

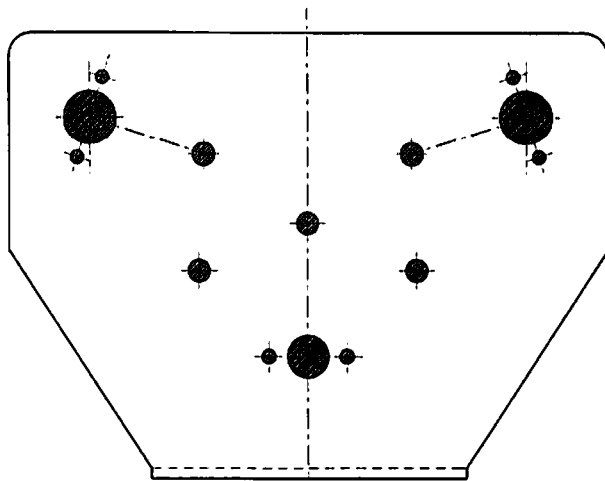
ギヤユニット



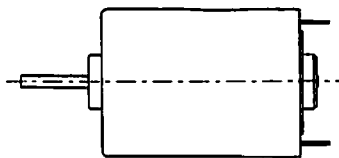
DATE	VERSION
DWG NO.	SCALE 1/1
NAME	DESIGN
かわさきロボット競技大会	
DRAW	



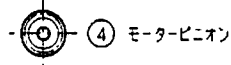
① 本体ベース



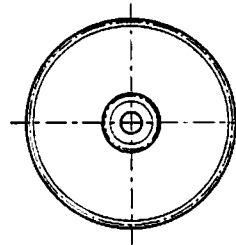
② モーター止め板



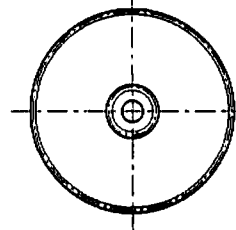
③ モーター



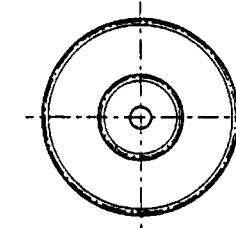
④ モーターピニオン



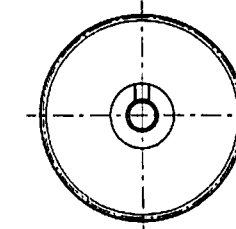
⑤ 初段ギヤ ⑥ 2段ピニオンASSY



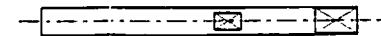
⑦ 2段ギヤ ⑧ 3段ピニオンASSY



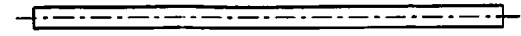
⑨ 3段ギヤ ⑩ 4段ピニオンASSY



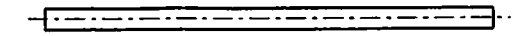
⑪ 4段ギヤ



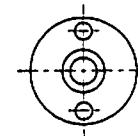
⑫ 出力軸



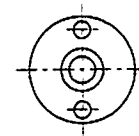
⑬ 3段軸 ⑭ 2段軸



⑮ 初段軸



⑯ 出力軸受



⑰ 出力中間軸受



⑱ RCCタイレルスペーサー



⑲ 5mmワッシャー



⑳ 2.6x5mm丸ビス



㉑ 4mmワッシャー



㉒ 3mmワッシャー



㉓ 3x8mm丸ビス



㉔ 3x4mm丸ビス



㉕ 3x8mm丸ビス

25	3x8mm丸ビス	3	
24	3x4mm丸ビス	6	
23	3x8mm丸ビス	10	黒亜鉛
22	3mmワッシャー	6	
21	4mmワッシャー	2	
20	2.6x5mm丸ビス	4	黒亜鉛
19	5mmワッシャー	2	
18	RCCタイレルスペーサー	8	真鍮
17	出力中間軸受	1	真鍮
16	出力軸受	2	真鍮
15	初段軸 (4x85)	2	φ4.0x85 メッキ
14	2段軸 (4x89)	1	φ4.0x89 メッキ
13	3段軸 (4x89)	2	φ4.0x89 メッキ
12	出力軸	2	φ5.0x60 メッキ
11	4段ギヤ	2	75T M=0.5 真鍮
10	4段ピニオン	2	30T M=0.5 真鍮
9	3段ギヤ	2	72T M=0.5 真鍮
8	3段ピニオン	2	18T M=0.5 真鍮
7	2段ギヤ	2	75T M=0.5 真鍮
6	2段ピニオン	2	20T M=0.5 真鍮
5	初段ギヤ	2	64T M=0.6 真鍮
4	モーターピニオン	2	12T M=0.6 真鍮
3	モーター	2	380タイプ
2	モーター止め板	1	A1 t=2.0
1	本体ベース	1	A1 t=2.0
部番	名称	数量	備考

ギヤユニット

DATE	VERSION
DWG NO.	SCALE 1/1
NAME	DESIGN
かわさきロボット競技大会	DRAW

スピードコントローラー取付説明図

* (注) 特殊な製造法で作られた部品です。(グレーの部分はサポート材ですので除去して使用して下さい。) 2個1組になってますので、使用時にはカッター等で切り離しドリルなどで下記の寸法に仕上げして下さい。

