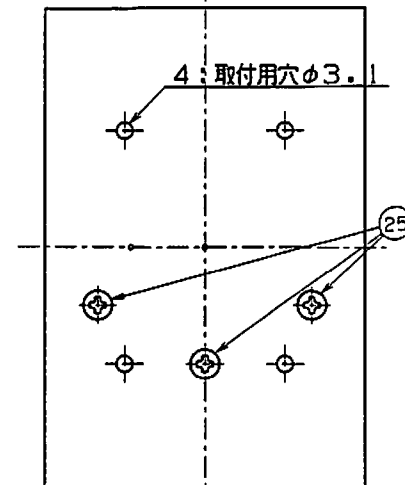
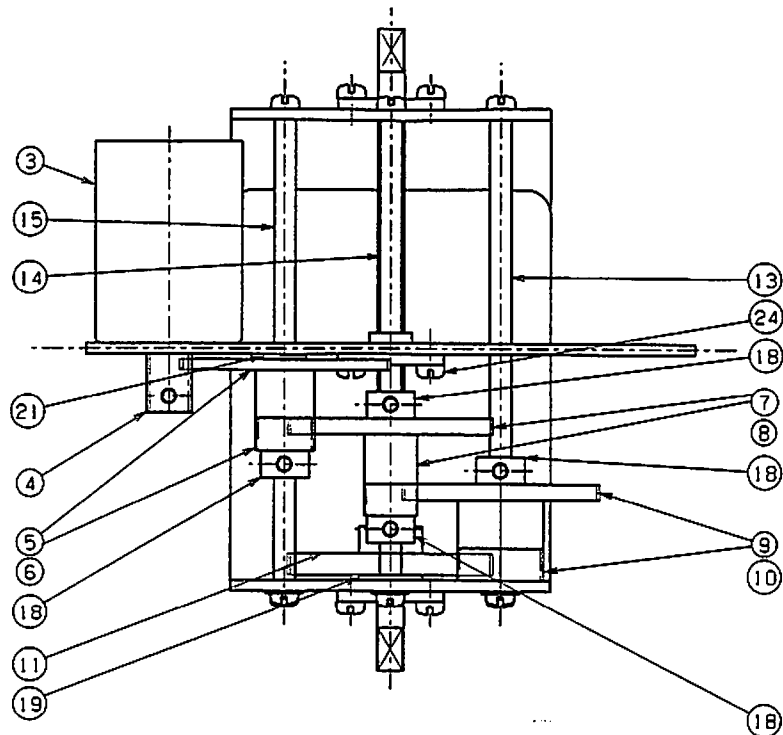
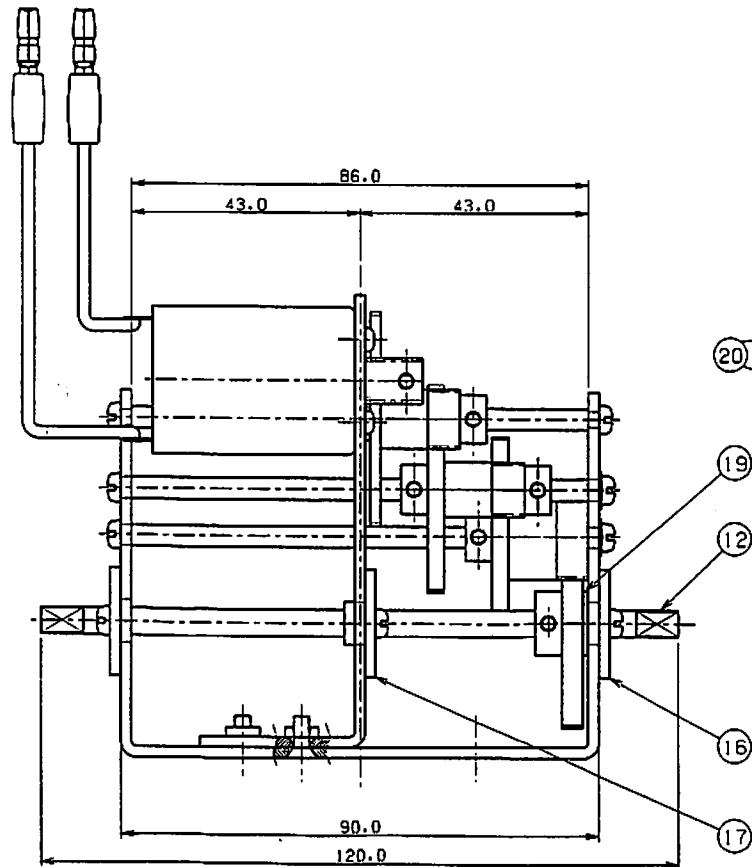


減速比 $\frac{12}{64} \times \frac{20}{75} \times \frac{18}{72} \times \frac{30}{75} = \frac{1}{200}$

コントローラー

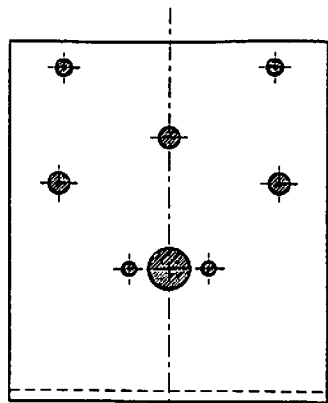


ギヤボックス底部詳細

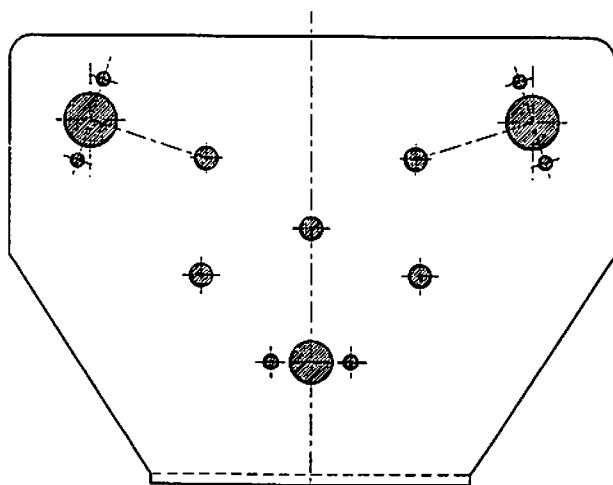
| | | | |
|----|--------------|----|--------------|
| 25 | 3×8mmボイス | 3 | |
| 24 | 3×4mm丸ビス | 6 | |
| 23 | 3×8mm丸ビス | 10 | |
| 22 | 3mmワッシャー | 6 | |
| 21 | 4mmワッシャー | 2 | |
| 20 | 2.6×5mm丸ビス | 4 | 扇形釘 |
| 19 | 5mmワッシャー | 2 | |
| 18 | RCCタイレルスベーター | 8 | 両面 |
| 17 | 出力中間軸受 | 1 | 両面 |
| 16 | 出力軸受 | 2 | 両面 |
| 15 | 初段軸 (4×85) | 2 | φ4.0×85 メッキ |
| 14 | 2段軸 (4×89) | 1 | φ4.0×89 メッキ |
| 13 | 3段軸 (4×89) | 2 | φ4.0×89 メッキ |
| 12 | 出力軸 | 2 | φ5.0×60 メッキ |
| 11 | 4段ギヤ | 2 | 75T M=0.5 両面 |
| 10 | 4段ピニオン | 2 | 30T M=0.5 両面 |
| 9 | 3段ギヤ | 2 | 72T M=0.5 両面 |
| 8 | 3段ピニオン | 2 | 18T M=0.5 両面 |
| 7 | 2段ギヤ | 2 | 75T M=0.5 両面 |
| 6 | 2段ピニオン | 2 | 20T M=0.5 両面 |
| 5 | 初段ギヤ | 2 | 64T M=0.6 両面 |
| 4 | モーターピニオン | 2 | 12T M=0.6 両面 |
| 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

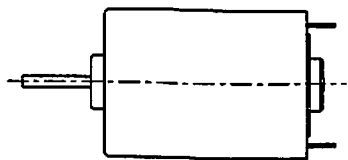
| | |
|--------------|-----------|
| DATE | VERSION |
| DWG NO. | SCALE 1/1 |
| NAME | DESIGN |
| かわさきロボット競技大会 | |
| DRAW | |



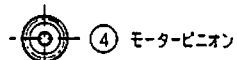
① 本体ベース



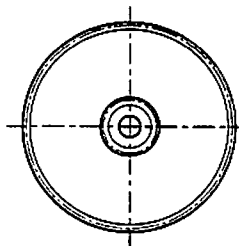
② モーター止め板



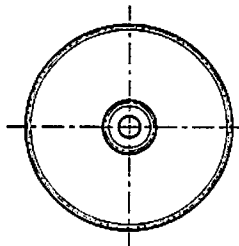
③ モーター



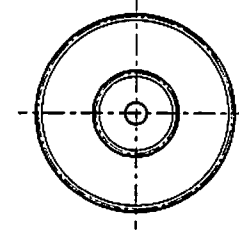
④ モーターピニオン



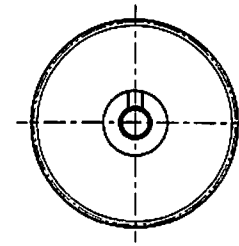
⑤ 初段ギヤ... ⑥ 2段ピニオンASSY



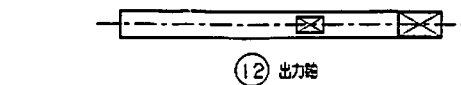
⑦ 2段ギヤ... ⑧ 3段ピニオンASSY



⑨ 3段ギヤ... ⑩ 4段ピニオンASSY



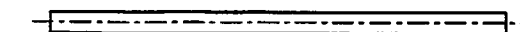
⑪ 4段ギヤ



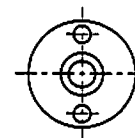
⑫ 出力輪



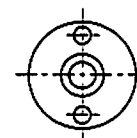
⑬ 3段輪 ⑭ 2段輪



⑮ 初段輪



⑯ 出力輪受



⑰ 出力中間輪受



⑱ RCCタイレルスベア



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タイレルスベア | 8 | 真鍮 |
| 17 | 出力中間輪受 | 1 | 真鍮 |
| 16 | 出力輪受 | 2 | 真鍮 |
| 15 | 初段輪 (4x85) | 2 | φ4.0x85 メッキ |
| 14 | 2段輪 (4x89) | 1 | φ4.0x89 メッキ |
| 13 | 3段輪 (4x89) | 2 | φ4.0x89 メッキ |
| 12 | 出力輪 | 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

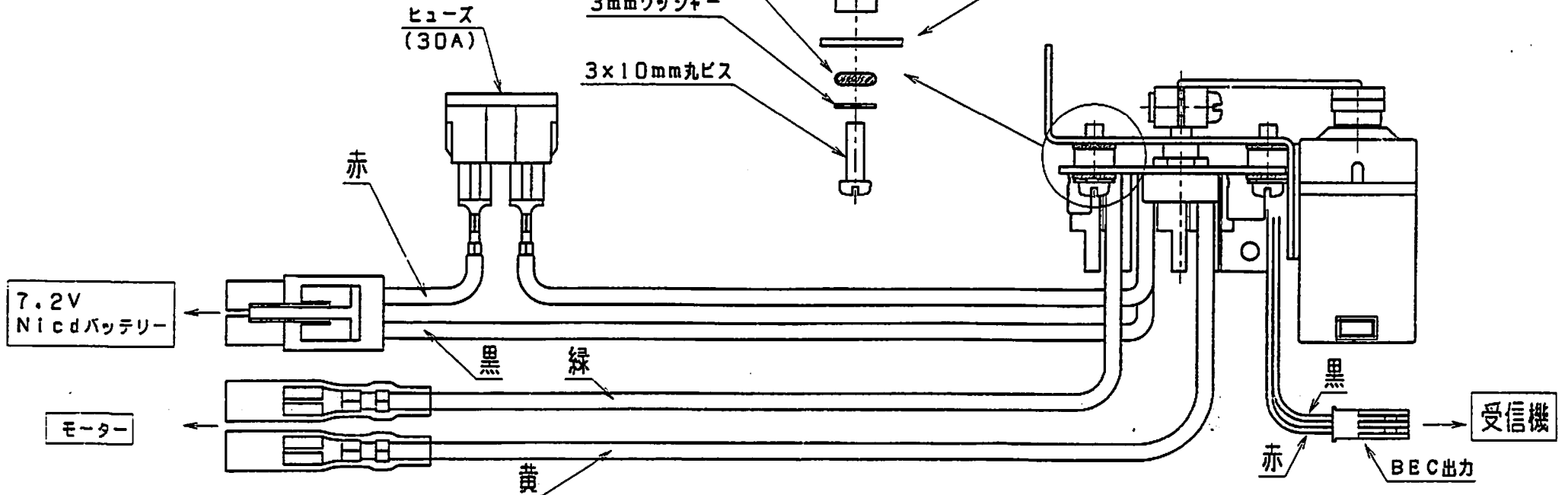
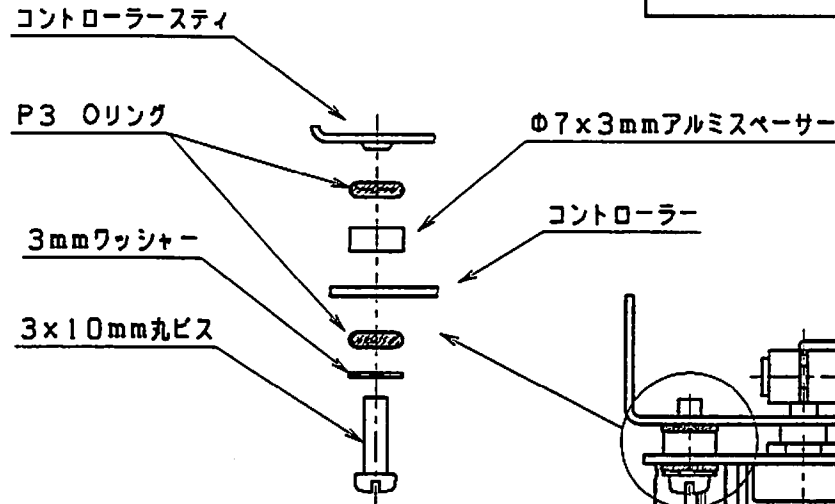
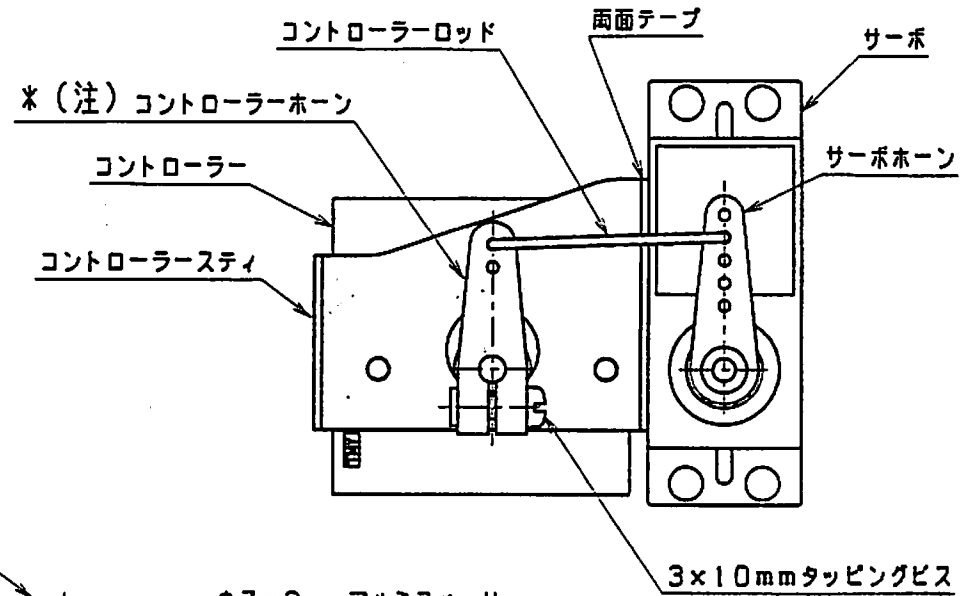
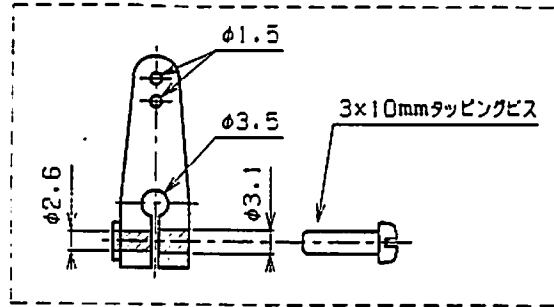
| | |
|---------|-----------|
| DATE | VERSION |
| DWG NO. | SCALE 1/1 |
| NAME | DESIGN |
| | DRAW |

かわさきロボット競技大会

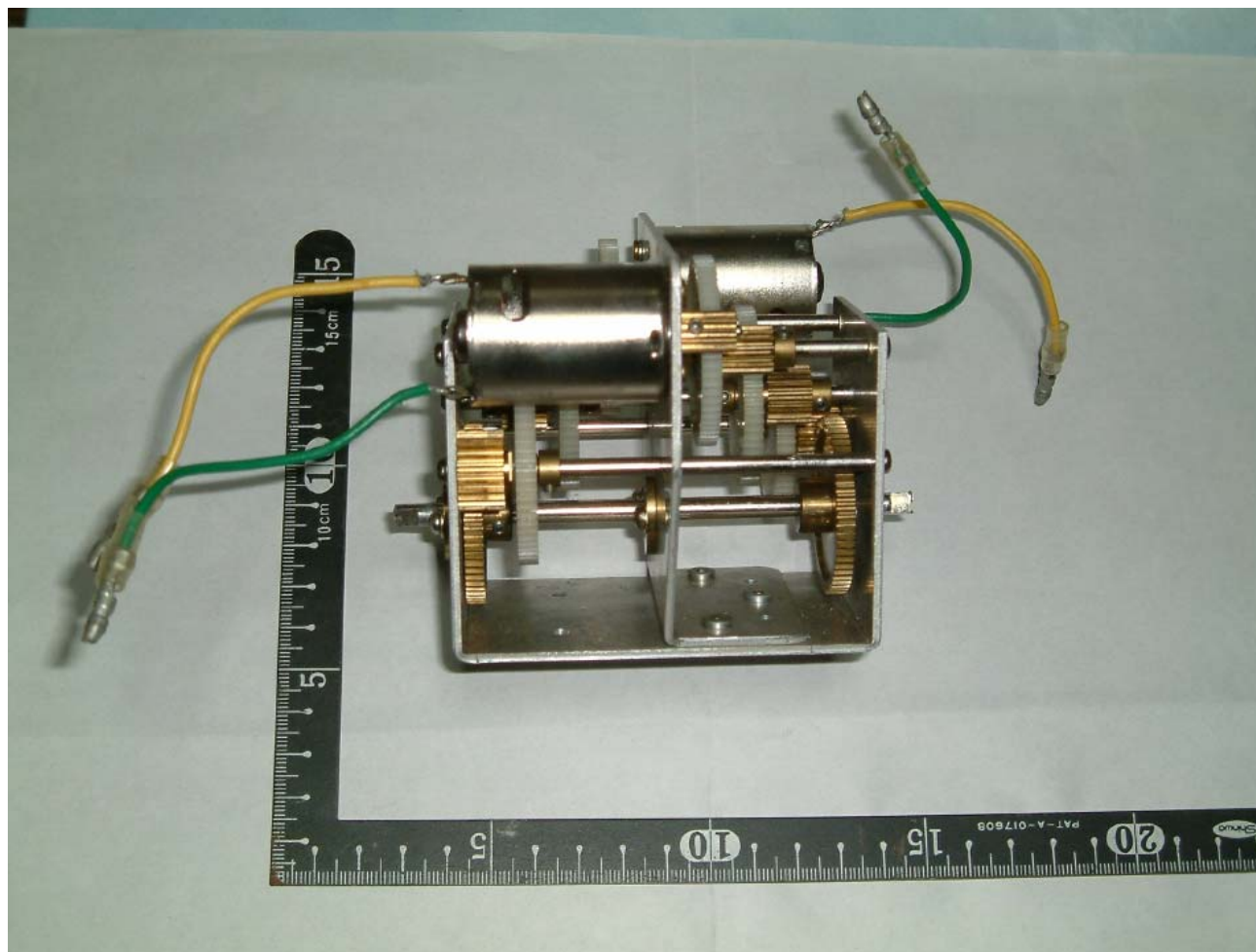


スピードコントローラー取付説明図

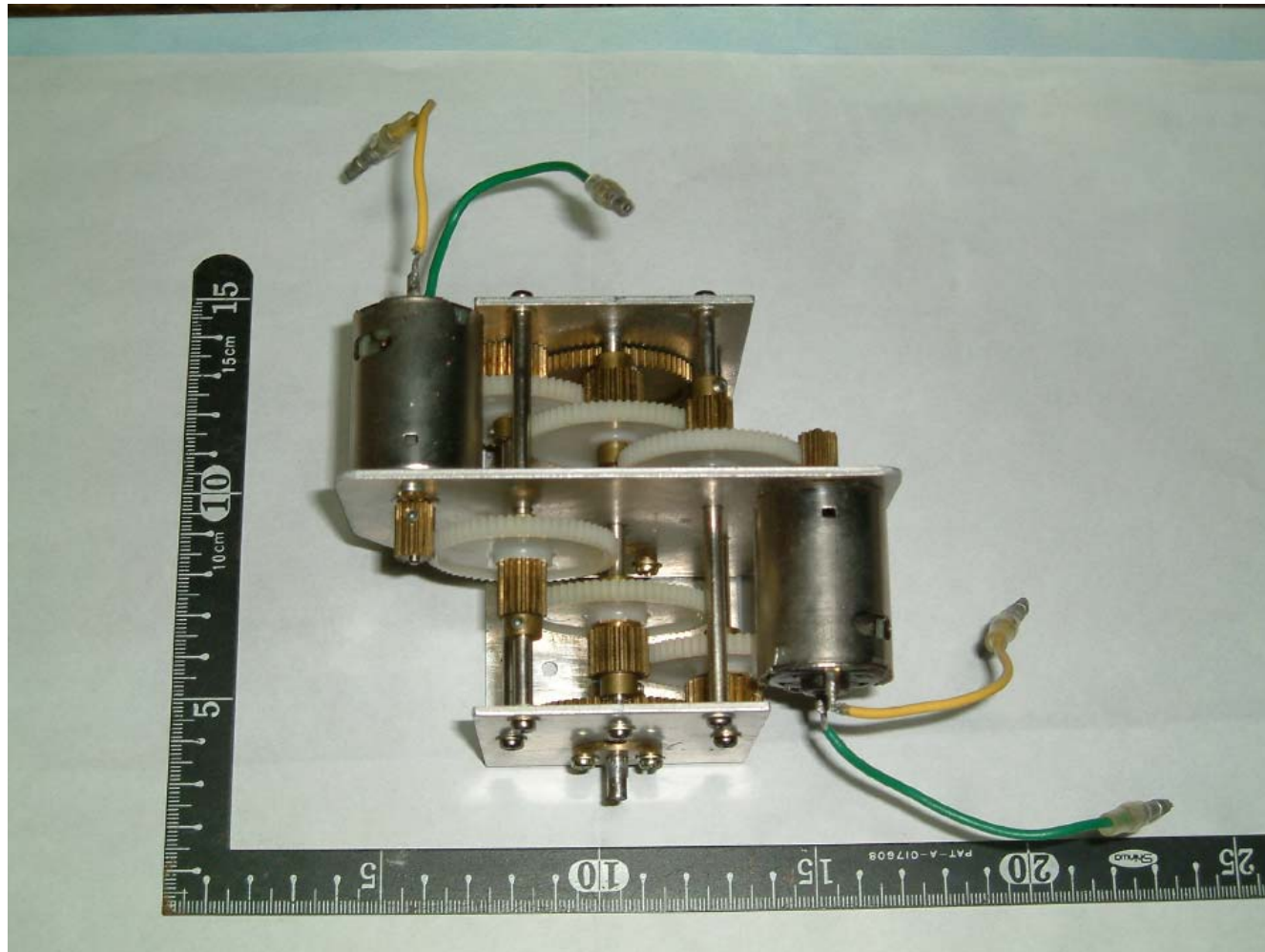
* (注) 特殊な製造法で作られた部品です。(グレーの部分はサポート材ですので除去して使用して下さい。) 2個1組になってますので、使用時にはカッター等で切り離しドリルなどで下記の寸法に仕上げして下さい。



かわロボ「ギアボックス」



かわロボ「ギアボックス」



かわロボ「ギアボックス」

