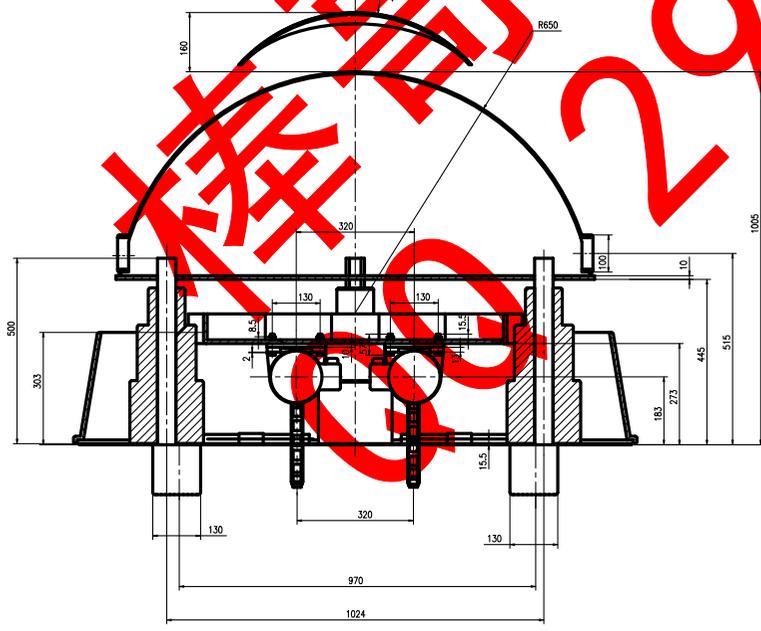
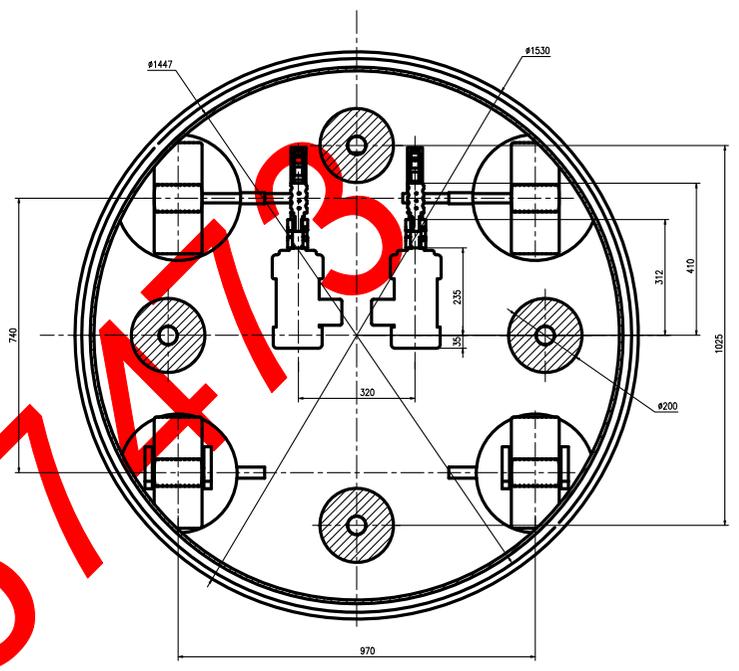
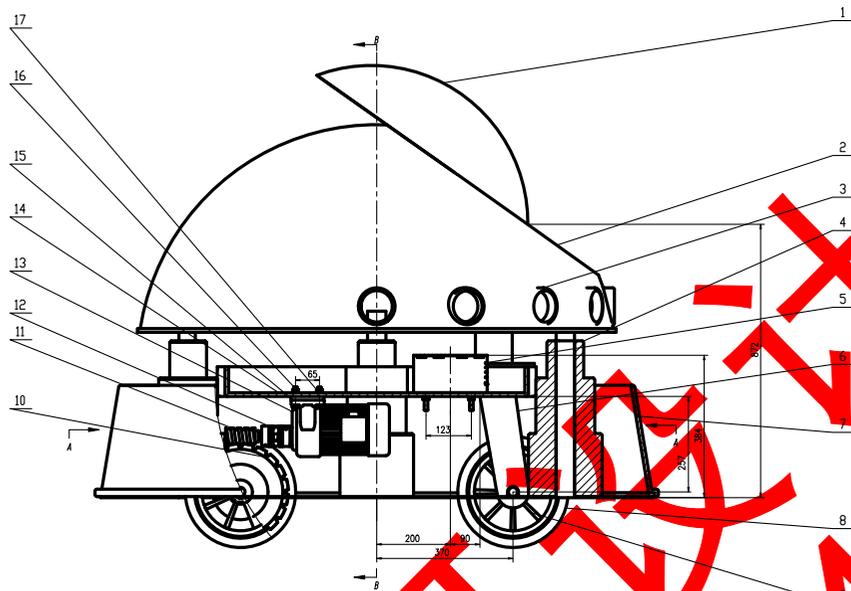


移动机器人A0

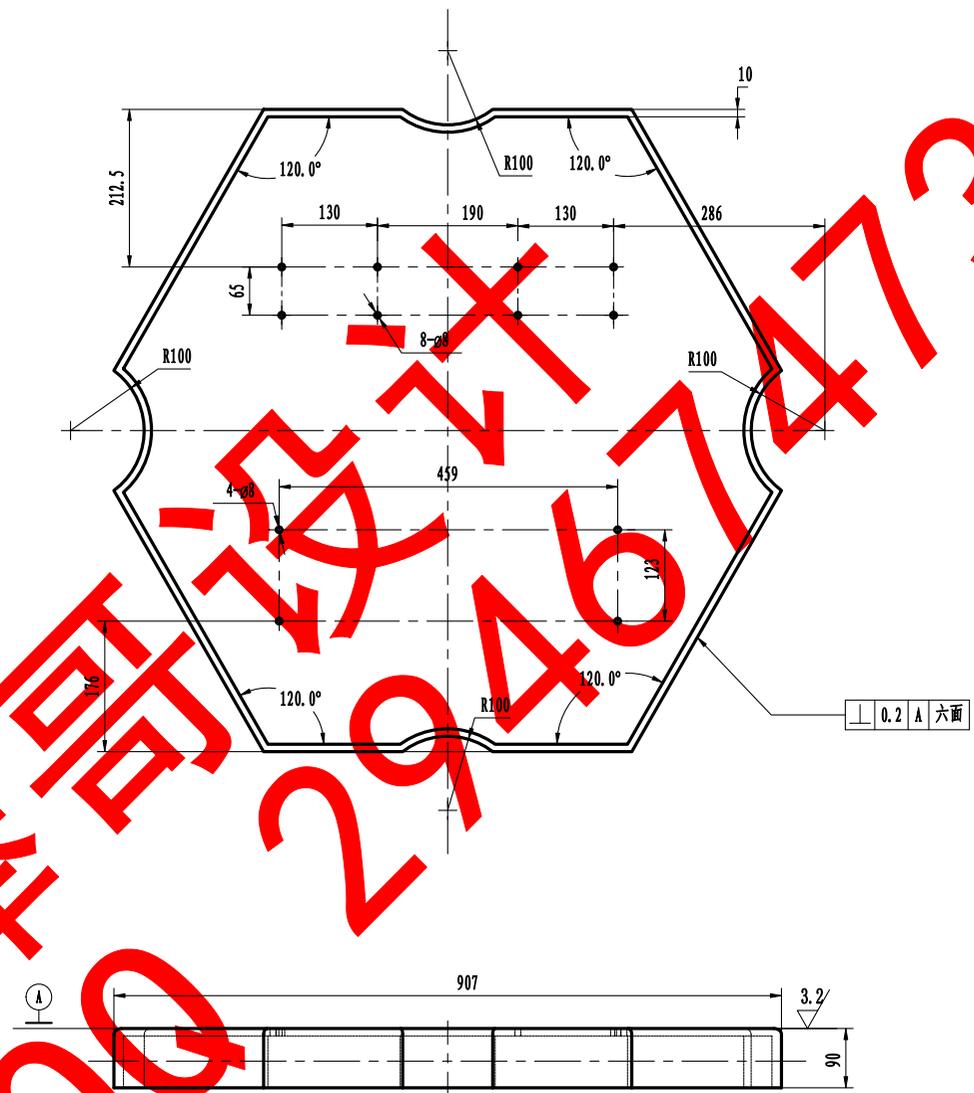


- 技术要求:
1. 装配后试运行, 保证各连接处运转灵活, 完好可靠;
 2. 保证液压系统无漏油现象;
 3. 进行负载试验, 考核设备性能;
 4. 各连接处注入润滑油。

序号	代号	名称	数量	材料	备注
17		大角螺母M10	12		
18		六角头螺栓M10-L=40	12		
15		油震轴	2	聚四氟	
14		机器人底座	1	Q235A	
13		液压伺服电机	2		
12		联轴器	2		
11		轴衬	2	20CR	
10		螺栓	2	HT200	
9		胶套	4	合金	
8		胶轮	4	橡胶	
7		机器人下身	1	Q235A	
6		转向机构	2	45	
5		锂电池	1		
4		支撑柱	4	聚四氟	
3		传感器	9		
2		外壳	1	Q235A	
1		游魂理	1	钢化玻璃	

装配图				太湖学院	
移动机器人					
设计/审核	分度	校对/制图	姓名	年月日	
设计/审核	分度	校对/制图	姓名	年月日	
审核	日期	数量	比例	1:1	
工艺	数量	共	张	第	张

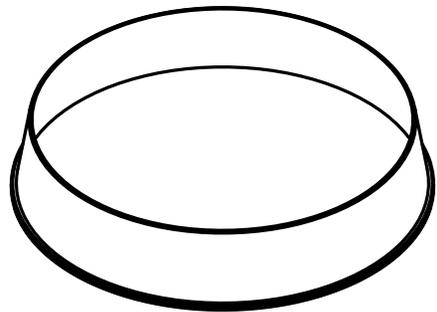
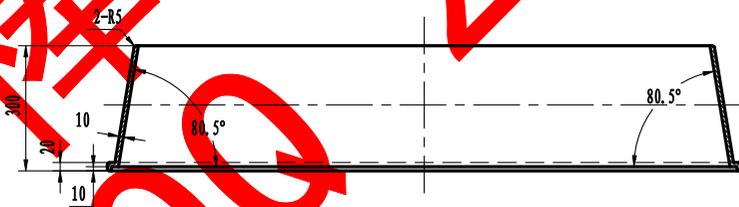
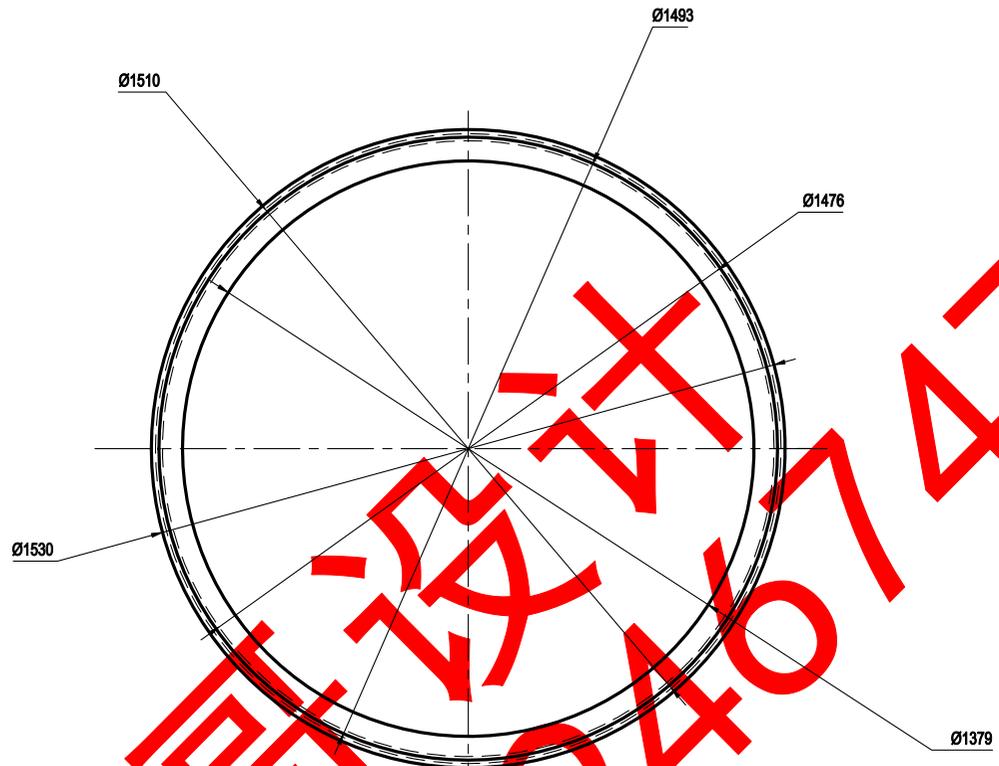
机器人底板A2



森哥设计 2946173

						Q235-A			太湖学院	
									机器人底板	
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段	标记	重量	比例	1:5
设计	赵熙熙		标准化	☞						
审核						共	张			第 2 张
工艺			批准							

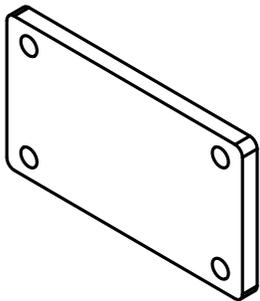
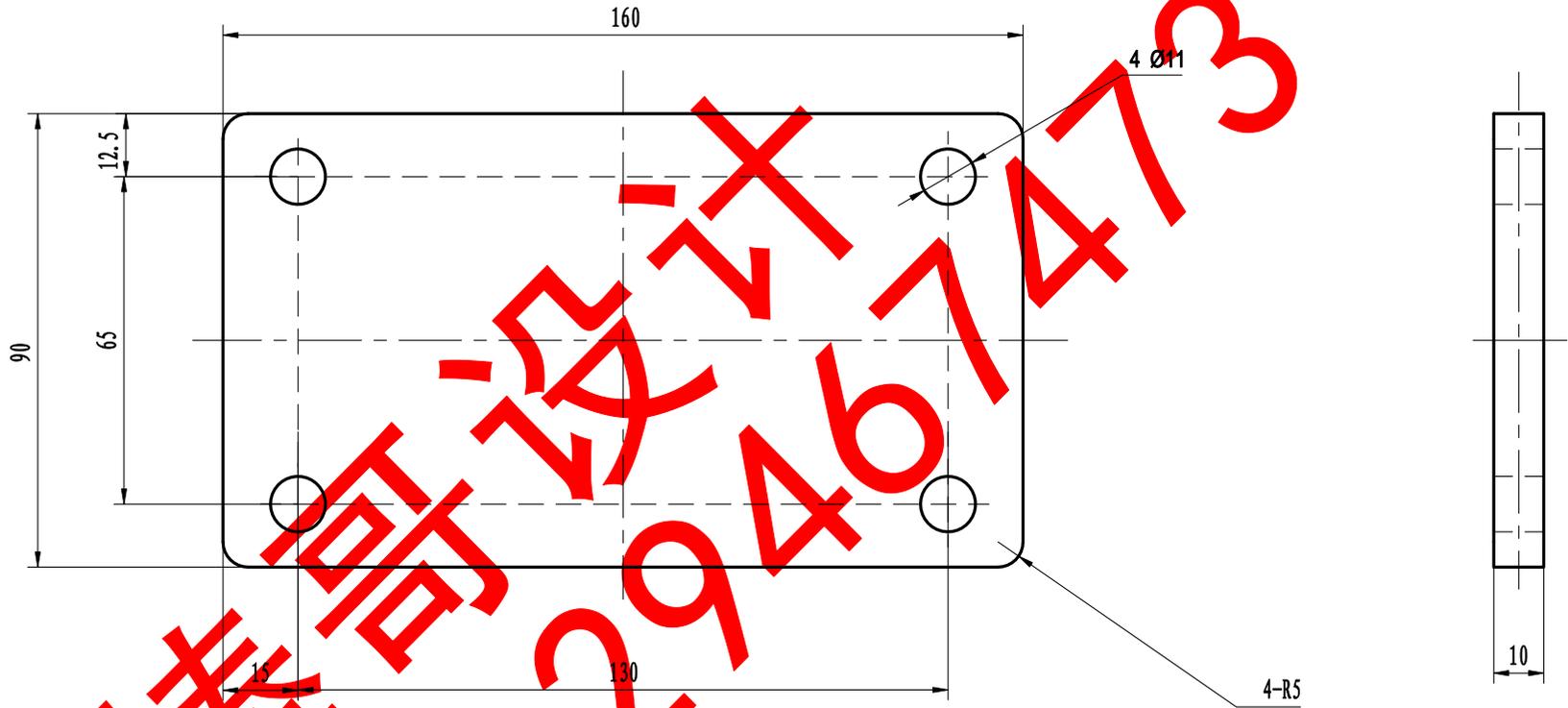
机器人下身A2



- 技术要求:
1. 去毛刺
 2. 铸造圆角半径为R3-R5;
 3. 棱边修缘。

						Q235-A			太湖学院	
									机器人下身	
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记		重量	比例	
设计	赵照熙		标准化	☞					1:9	
审核										
工艺			批准			共 3 张		第 2 张		

减震垫A3

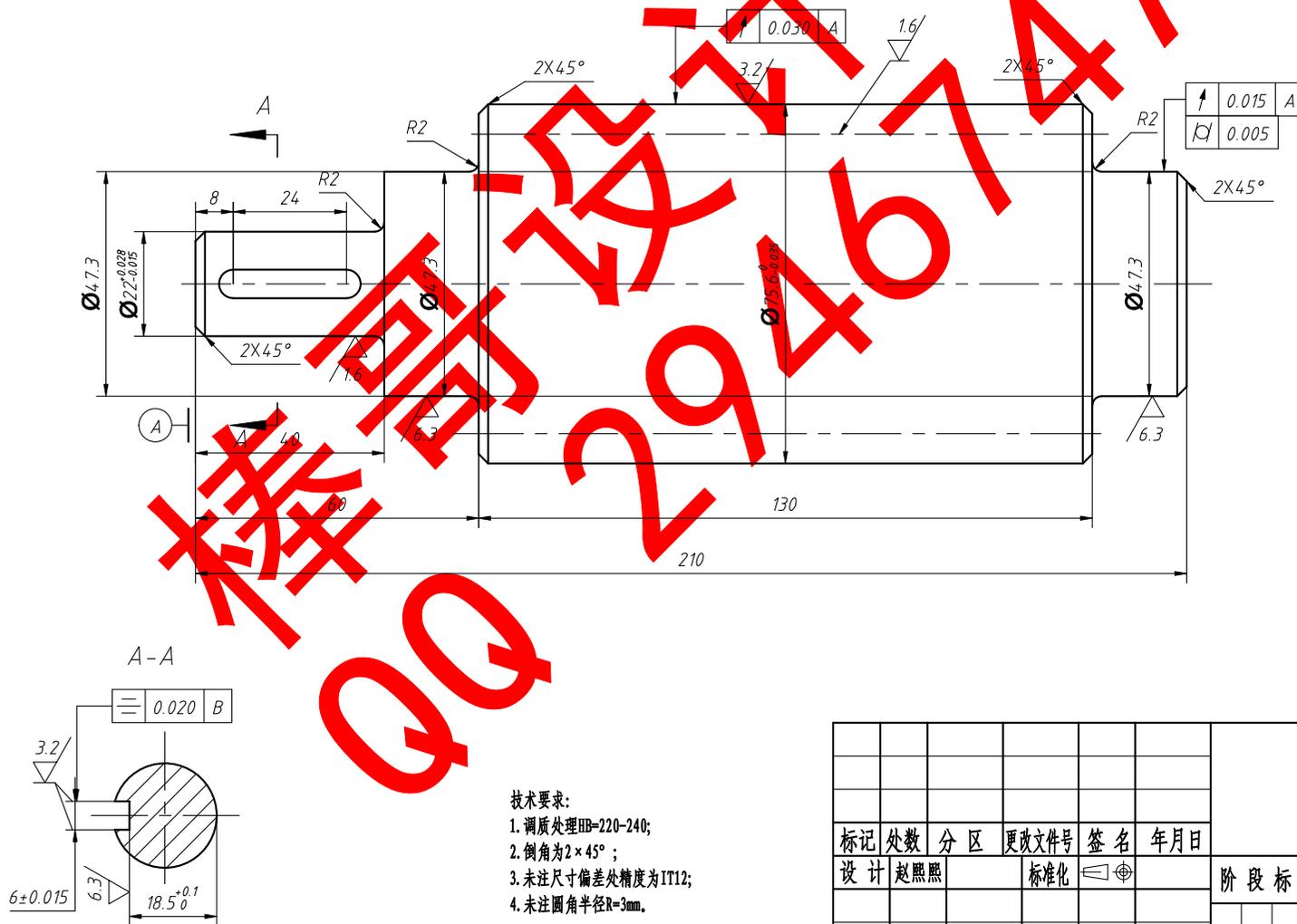


机械哥设计 QQ 29467473

						聚氨酯			太湖学院
									减震垫
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段	标记	重量	比例
设计	赵照熙		标准化	☞					1:9
审核									
工艺			批准			共	张	第	张

蜗杆 A3

轴向模数	m	6.3	蜗轮图号	0923122-00
头数	z	4	蜗杆类型	ZI
轴向齿形角	α	20°	中心距及其偏差	a 180 ± 0.050
齿顶高系数	h_{an}^*	1	蜗杆齿距极限偏差	f_{px} ± 0.014
顶隙系数	C_n^*	0.25	蜗杆齿距累积偏差	f_{pxt} 0.024
导程角	γ	21° 48' 05"	蜗杆齿形公差	f_{fi} 0.022
螺旋方向	右旋		蜗杆齿槽径向跳动公差	f_r 0.017
精度等级	7d GB/T 10089-1988		蜗轮图号	
分度圆直径	d	63	蜗轮图号	
全齿高	h	13.85	蜗轮图号	



					太湖学院			
					蜗杆			
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记	重量	比例
设计	赵照熙		标准化					1:1
审核						共张		第张
工艺			批准					

蜗轮轮缘 A2

其余 $\sqrt[12.5]{}$

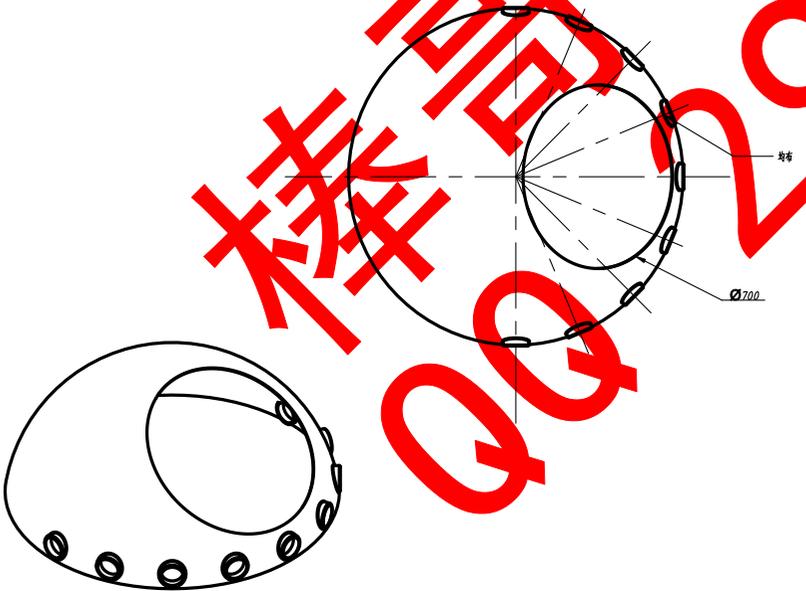
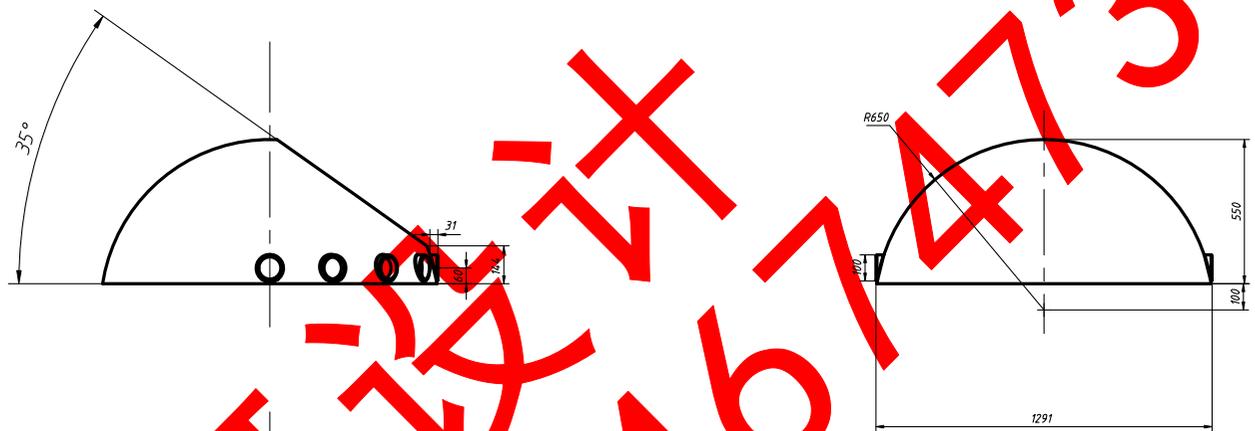


技术要求:

1. 棱边修缘。
2. 未注公差尺寸的公差等级为GB/T 1804-m

						ZCuSn10Pb1			太湖学院	
									蜗轮轮缘	
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记		重量	比例	
设计	赵照熙		标准化	☞	☞				1:1	
审核										
工艺			批准			共 3 张		第 2 张		

罩壳A3

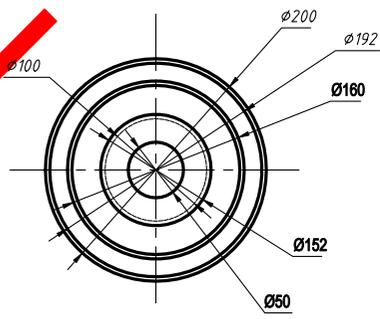
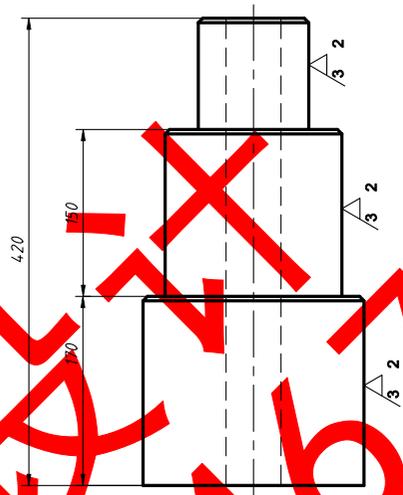
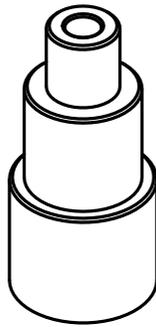


机械工业出版社
QQ29467473

						Q235-A			太湖学院	
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记	重量	比例	1:20	
设计	赵熙熙		标准化	☞						
审核						共张		第张		
工艺			批准							

支撑柱A2

其余 ✓



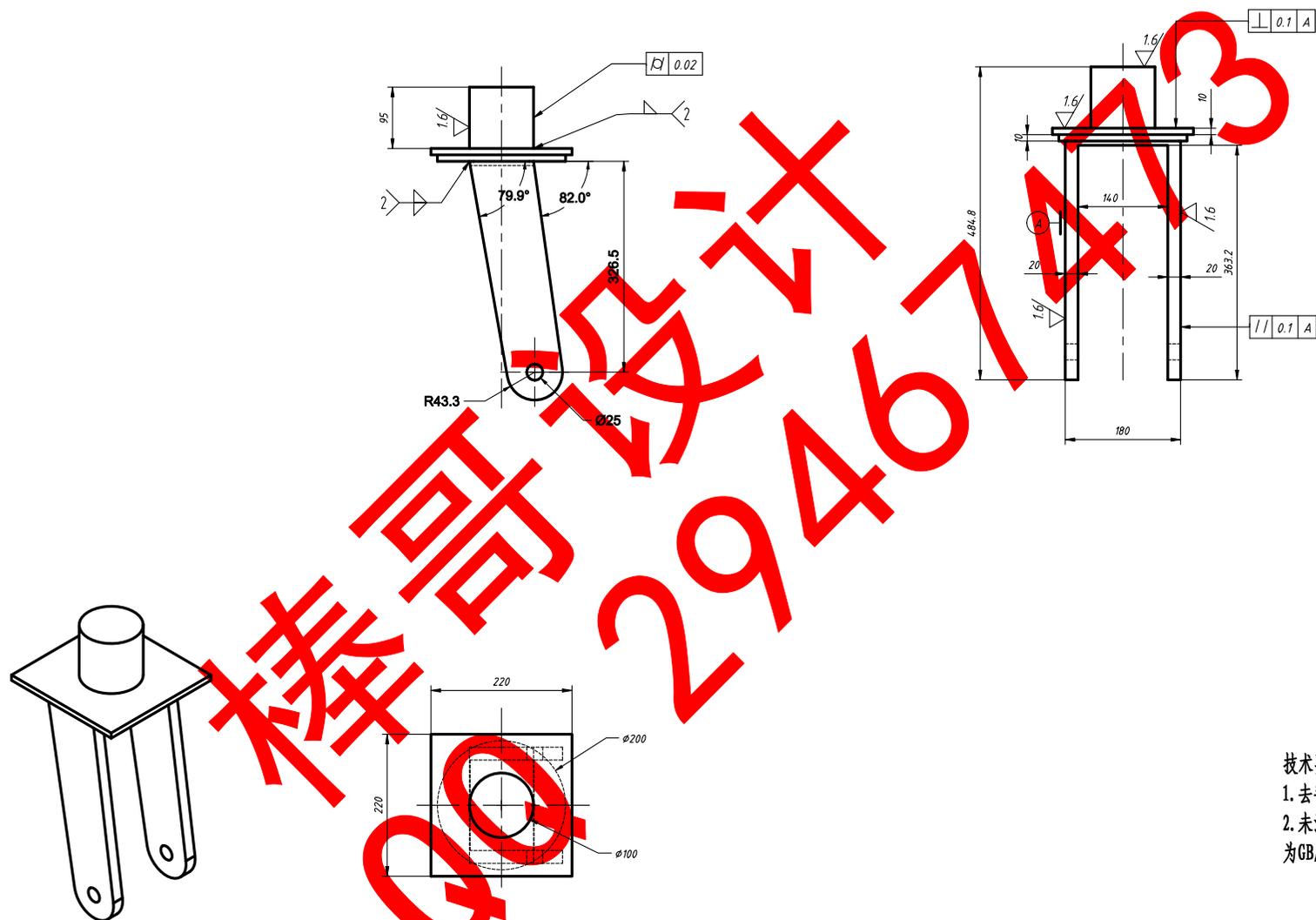
棒哥设计 29467473

技术要求:
 1. 表面烘漆去毛刺。
 2. 未注倒角为R5

							聚氨酯			太湖学院	
							支撑柱				
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记		重量	比例		
设计	赵熙熙		标准化	☞	☞				1:1		
审核											
工艺			批准			共 3 张				第 2 张	

转向轮机构A2

其余 $\sqrt{6.3}$



技术要求:

1. 去毛刺整平
2. 未注公差尺寸的公差等级为GB/T 1804-m

						太湖学院		
						转向轮机构		
标记	处数	分区	更改文件号	签名	年月日	阶段标记	重量	比例
设计	赵照熙		标准化					
审核						共 3 张		第 2 张
工艺			批准					