



- ### 技术要求
1. 麦克纳姆轮应严格按照—对A轮—对B轮斜向对应关系安装;
  2. 麦克纳姆轮安装完成后, 转动应平滑且稳定应无多余扰动;
  3. 安装减震器时, 应充分释放弹力, 再进行压紧;
  4. 零件前应对照零件的主要配合尺寸和相关精度进行复验;
  5. 零件在装配前必须清理干净, 不得有毛刺、飞边、锈迹、油污、屑屑等;
  6. 同一零件用多件螺栓(螺母)紧固时, 各螺栓(螺母)需交叉、对称、逐步、均匀拧紧。

62	十字槽圆柱头螺钉M5×25	2	304不锈钢		GB/T 822-2000	
61	十字沉头螺钉M5×30	8	304不锈钢		GB/T 819.1-2000	
49	六角螺母M4	24	304不锈钢		GB/T 6170-2000	
39	主电机的螺栓A	2	不锈钢，TPU			
38	减速器	8	304不锈钢			
37	内六角法兰螺钉M3×8	3	304不锈钢		GB/T 70.3-2000	
36	六角螺母M3	89	304不锈钢		GB/T 6170-2000	
35	合页	4	铝合金			
34	轮板	4	铝合金			
33	喂纸轴	4	铝合金			
32	等长大型法兰柱M3×55	8	304不锈钢		GB/T 901-1988	
31	电机	4		520		
29	减速器异步盘	8	ABS			
29	后板	1	镀锌板			
28	主轴	1	15 铝塑材			
27	电池	1		TB470D		
26	电源支架	1	不锈钢			
25	电源盖薄	1	铝合金			
24	十字槽圆柱头螺钉M3×10	16	304不锈钢		GB/T 822-2000	
23	十字槽圆柱头螺钉M3×12	30	304不锈钢		GB/T 822-2000	
22	十字槽圆柱头螺钉M4 ×10	24	304不锈钢		GB/T 822-2000	
21	十字螺帽同步	2	不锈刚、TPU			
20	十字槽圆柱头螺钉M5×35	24	304不锈钢		GB/T 822-2000	
19	中板	1	镀锌板			
18	中下板	2	镀锌板			
17	十字槽圆柱头螺钉M3×20	20	304不锈钢		GB/T 822-2000	
16	十字槽圆柱头螺钉M3×16	4	304不锈钢		GB/T 822-2000	
15	下位机主板	1		SIM3P2 I03PCIT6		
14	前板	1	镀锌板			
13	盖板	1	镀锌板			
12	六角螺母M5	4.0	304不锈钢		GB/T 6170-2000	
11	雷下板	2	镀锌板			
10	电源底座	4	铝合金			
9	十字槽圆柱头螺钉M5×14	8	304不锈钢		GB/T 819.1-2000	
8	上位机主控	1		RK3399		
7	十字槽圆柱头螺钉M2×6	4	304不锈钢		GB/T 822-2000	
6	激光雷达支撑板	1	镀锌板			
5	十字槽圆柱头螺钉M2.5×8	4	304不锈钢		GB/T 822-2000	
4	激光雷达	1		PRLIDAR-A1		
3	双联轴节M3×50	4	铝合金		GB/T 900-88	
2	单头杆件M4×x60+6	8	铝合金		GB/T 900-88	
1	视觉模组	1		Kinect V1		
序号	名称		数量	材料	标准及规格	备注
						西南大学
						RoboCar
标记	页数	份数	更改号文件号	签名	年、月、日	Javid-001
设计	唐佳伟	2020.5.2	标准化			审核标记
						参数
						比例
审核						张
工艺			批准			夫
						第
						1.2
						投影显示标识: