



技术要求

1. 麦克纳姆轮应严格按照一对A轮一对B轮斜向对应关系安装;
2. 麦克纳姆轮安装完成后, 转动应保持平稳且没有多余跳动;
3. 安装减震器时, 应分清弹簧方向, 再进行安装;
4. 装配前应对零、部件的主要配合尺寸和相关精度进行复测;
5. 零件在装配前必须清理干净, 不得有毛刺、飞边、锈蚀、油污、切屑等;
6. 同一零件用多件螺钉(螺栓)紧固时, 各螺钉(螺栓)需交叉、对称、逐步、均匀拧紧。

序号	名称	数量	材料	标准/规格	备注
42	合金	4	合金		
41	十字槽沉头螺钉M5x14	8	304-不锈钢	GB/T 819-2000	
40	六角螺母M3	89	304-不锈钢	GB/T 6170-2000	
39	中板	1	玻璃纤维		
38	内六角沉头螺钉M3x8	3	304-不锈钢	GB/T 703-2000	
37	麦克纳姆轮B	2	不锈钢-TPU		
36	六角螺母M4	24	304-不锈钢	GB/T 6170-2000	
35	前下板	2	镀锌纤维		
34	十字槽沉头螺钉M5x25	2	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
33	十字槽沉头螺钉M5x30	8	304-不锈钢	GB/T 819-2000	
32	麦克纳姆轮A	2	不锈钢-TPU		
31	电机	4			
30	后板	1	玻璃纤维		
29	板板	4	合金		
28	减震弹簧	8	304-不锈钢		
27	带孔板螺母M3x5.5	8	304-不锈钢	GB/T 901-1988	
26	减震弹簧底座	8	合金		
25	前板	1	镀锌纤维		
24	前板	1	镀锌纤维		
23	六角螺母M5	40	304-不锈钢	GB/T 6170-2000	
22	联轴器	4	合金		
21	电机底座	4	合金		
20	中下板	2	玻璃纤维		
19	主架	1	合金		
18	电池	1		TB4700	
17	电池底座	1	不锈钢		
16	电池底座	1	合金		
15	十字槽沉头螺钉M3x10	16	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
14	十字槽沉头螺钉M3x12	30	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
13	十字槽沉头螺钉M4x10	24	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
12	十字槽沉头螺钉M3x16	4	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
11	十字槽沉头螺钉M5x35	24	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
10	上位机主控	1	RK3399		
9	十字槽沉头螺钉M3x6	4	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
8	下位机主控	1	304-不锈钢	STM32F103RCT6	
7	激光雷达支撑板	1	镀锌纤维	GB/T 822-2000	
6	十字槽沉头螺钉M2.5x8	4	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
5	激光雷达	1	PRILIDAR-A1		
4	十字槽沉头螺钉M3x20	20	304-不锈钢	GB/T 822-2000	
3	及螺母M3x50	4	合金	GB/T 900-88	
2	异头螺栓M4x60+6	8	合金	GB/T 900-88	
1	视觉模组	1	Kinect V1		
序号	名称	数量	材料	标准/规格	备注
					西南大学
					RoboCar
					Javid-001
标记	日期	分区	更改文件号	签名	4、月、日
设计	审核	2020.5.17	标准化		
				数量	比例
				12	
				共	张
				张	
				张	