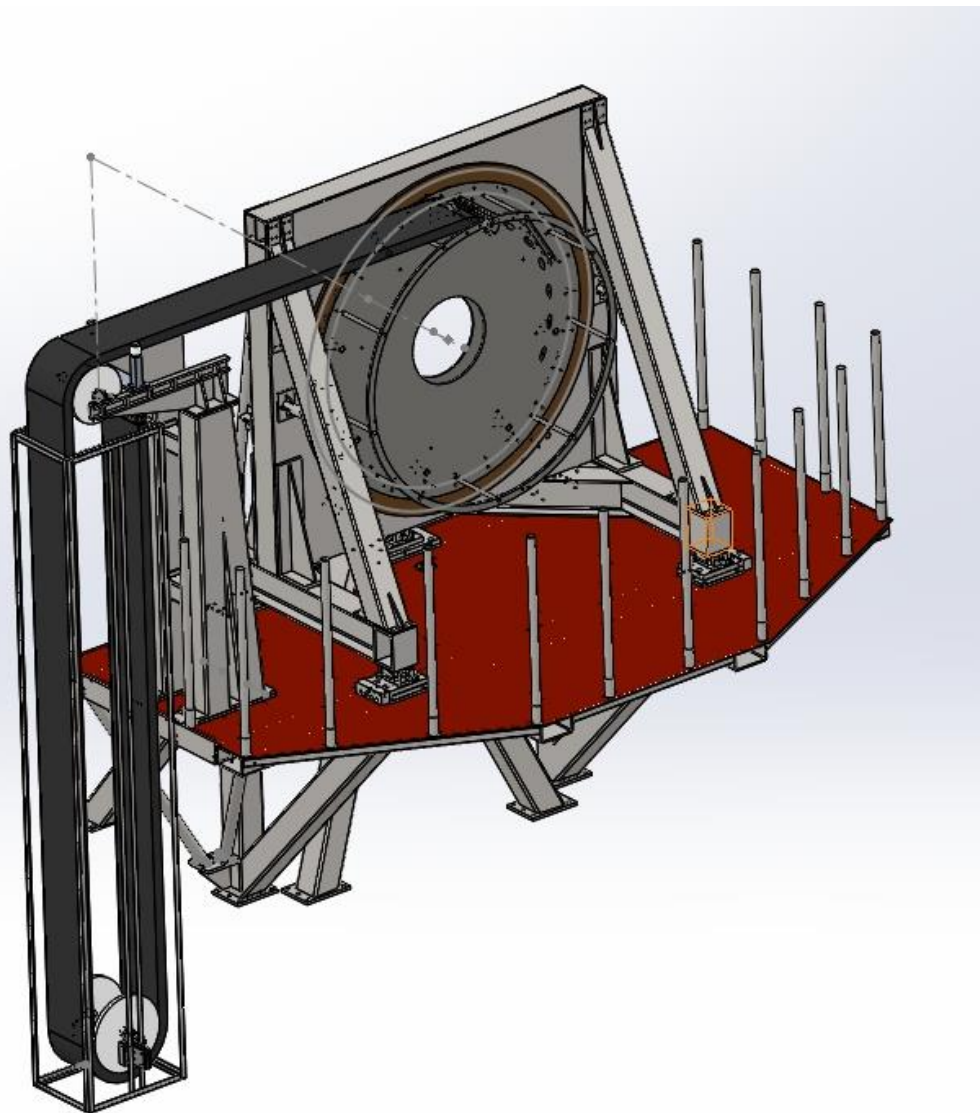


インストロメントローテータの進捗状況

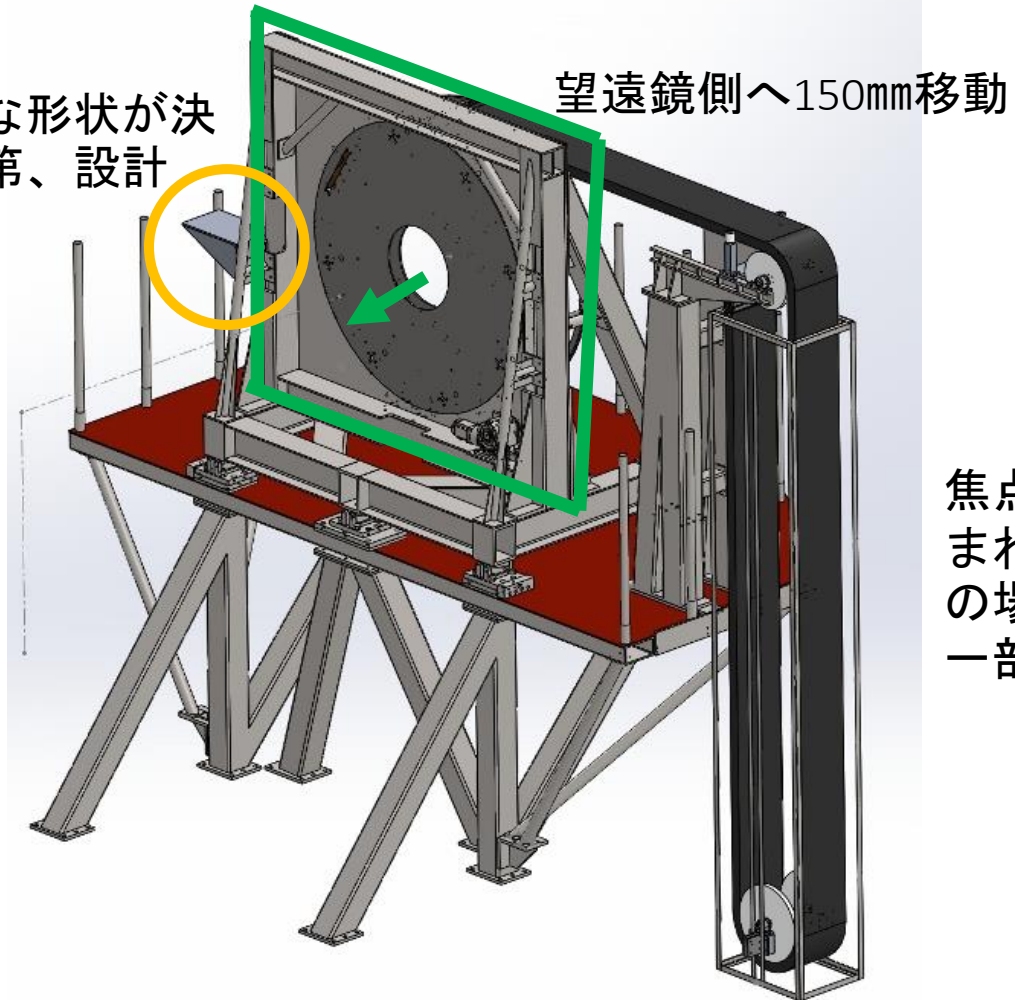


- ・ 設計
ほぼ完了。
今月末を目途に細部まで完了予定。
- ・ 製作
西村製作所にて一部製作中。
8月頃までにはほぼ加工などが完了しそう。
- ・ 組立
加工品および購入品（Rガイドなど）が納品され次第組立作業を西村製作所（滋賀県）にて行う。

設計

焦点位置が当初の設計値から変更になったため、一部の設計の変更を進めている。

具体的な形状が決
まり次第、設計



焦点位置変更に伴い、ケーブルベア
まわりの位置変更も必要となり、そ
の場合、手すりポールと干渉する。
一部のポールを撤去しても可能か？

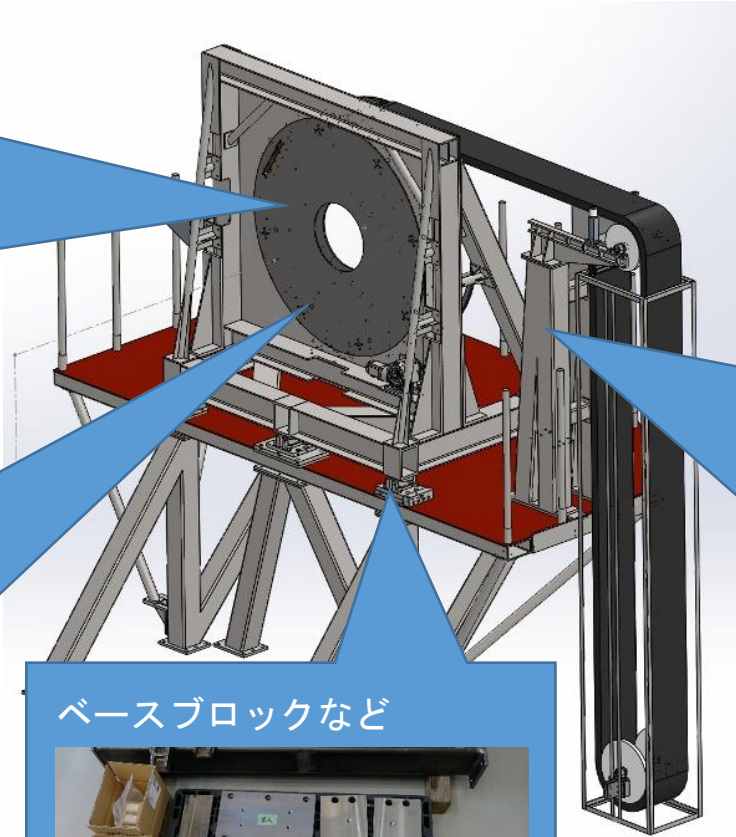
製作

加工が完了している部分

大型装置フランジ
小型装置フランジ
ケーブルベア巻取ガイド



フランジ連結部
ケーブルベア巻取部



ベースブロックなど



ケーブルベア保持部



2019年4月4日現在

今後の予定

4月	5月	6月	7月	8月	9月	10月	11月	12月	1月
----	----	----	----	----	----	-----	-----	-----	----

設計

ギヤ製作

装置フランジ保持部製作

Rガイド納期

レベリングブロック納期

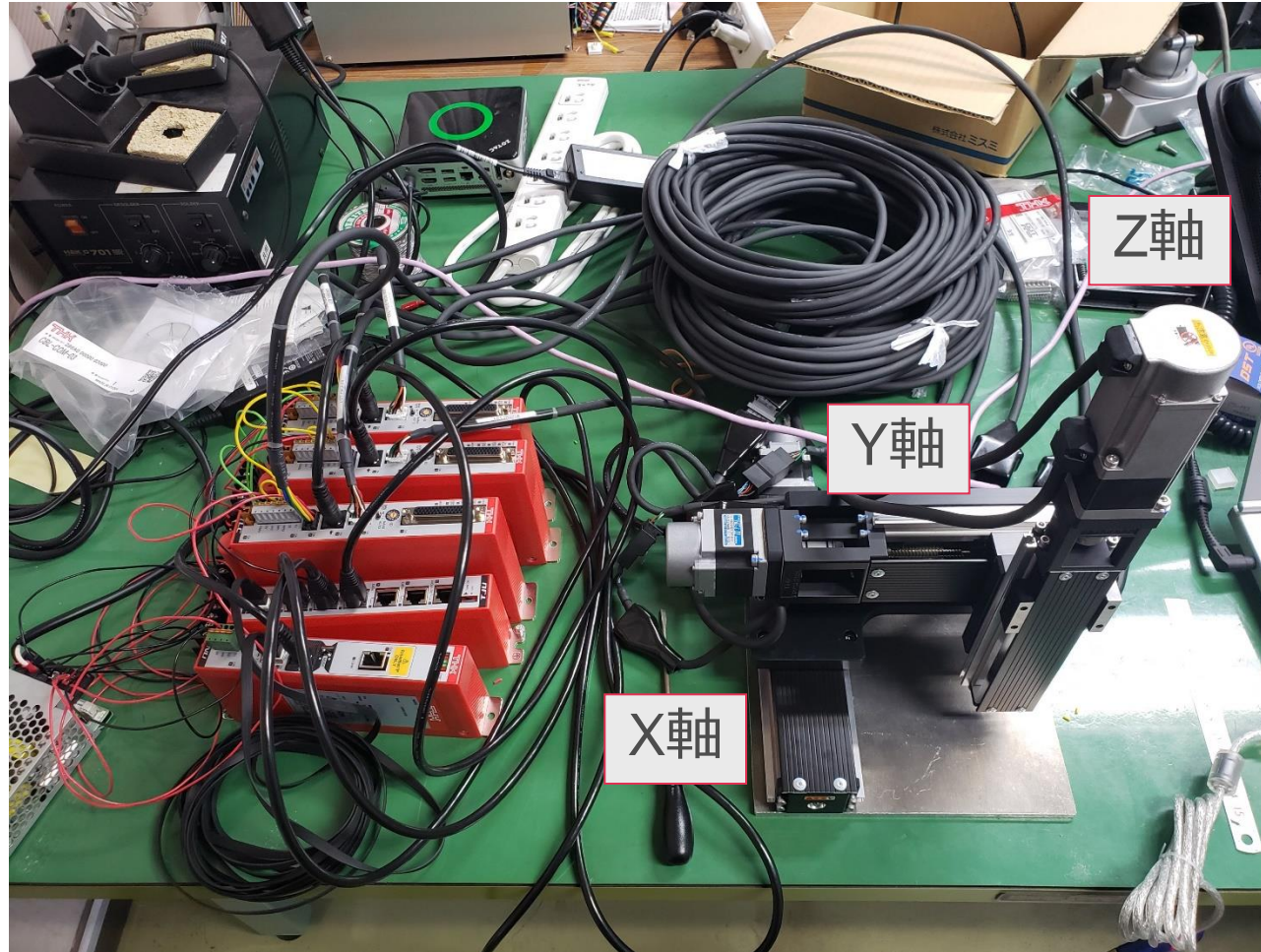
その他部品製作

組立

搬入

調整など

オートガイド(三軸ステージ)



- ・昨年度末に発注、納品。

- ・通信ユニットを使って、汎用言語で作成したソフトから通信できることを確認。位置指令、原点だし、各種ステータス取得等の一通りの動作は特に問題なし。

- ・発注した後に150mm問題が出てきたため、対策が必要。Z軸のモータをY軸側に180度折り曲げるよう追加加工することをTHKと相談中。

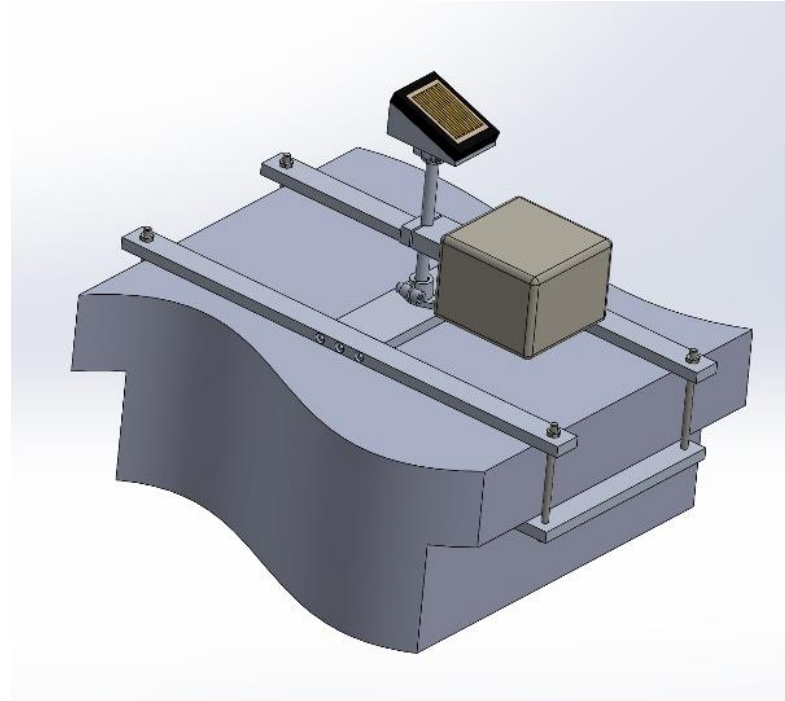
その他

雨センサーについて

現状



変更案



風通しが良いようにセンサを持ち上げ、乾き上がりが最も早いとされる20度傾けた形で設置。また、GPSアンテナを設置できるようにプルボックスも取り付ける。