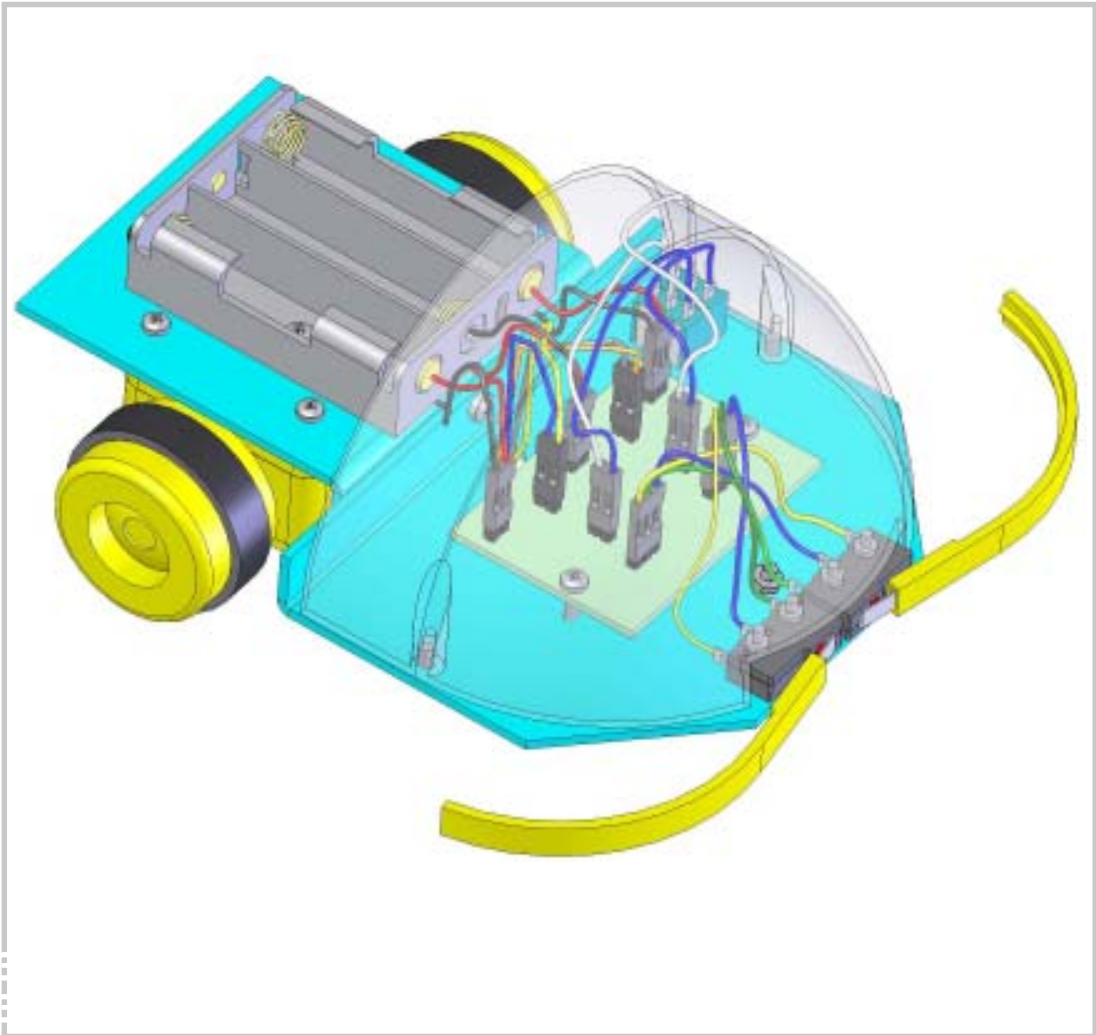


CENTRAL MEDIA

PROJET



ROBOT 6 ème
Eviteur d'obstacle

REALISATION DE L'EMBASE

- SOMMAIRE -

I : GAMME D'USINAGE

II : GAMME DE PERÇAGE

III : GAMME DE PLIAGE

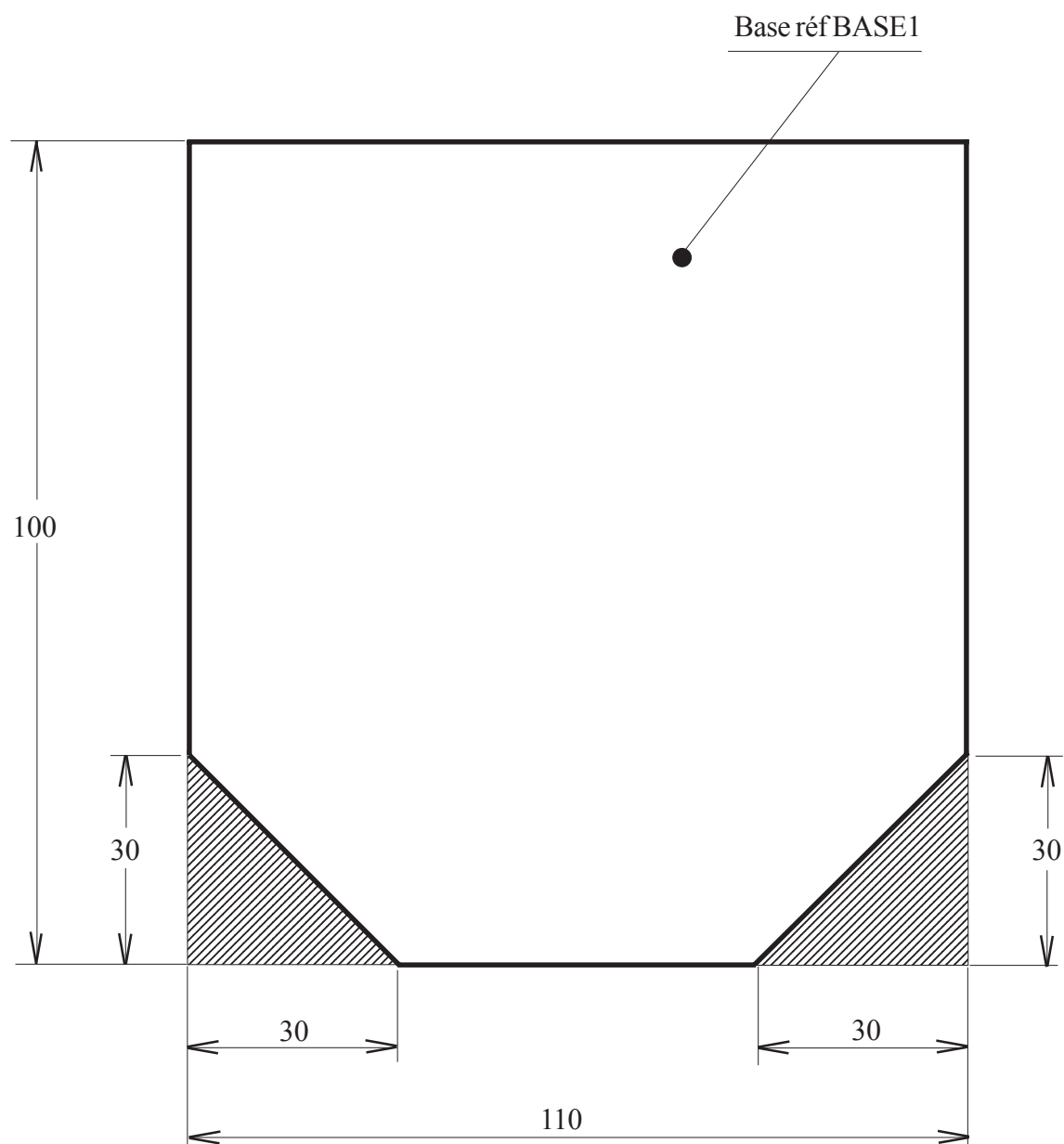
IV : GAMME DE MONTAGE

I : Gamme d'usinage

Usinage de la base réf BASE1

Usiner la base réf BASE1 à l'aide d'une scie ou d'une cisaille en suivant les indications :

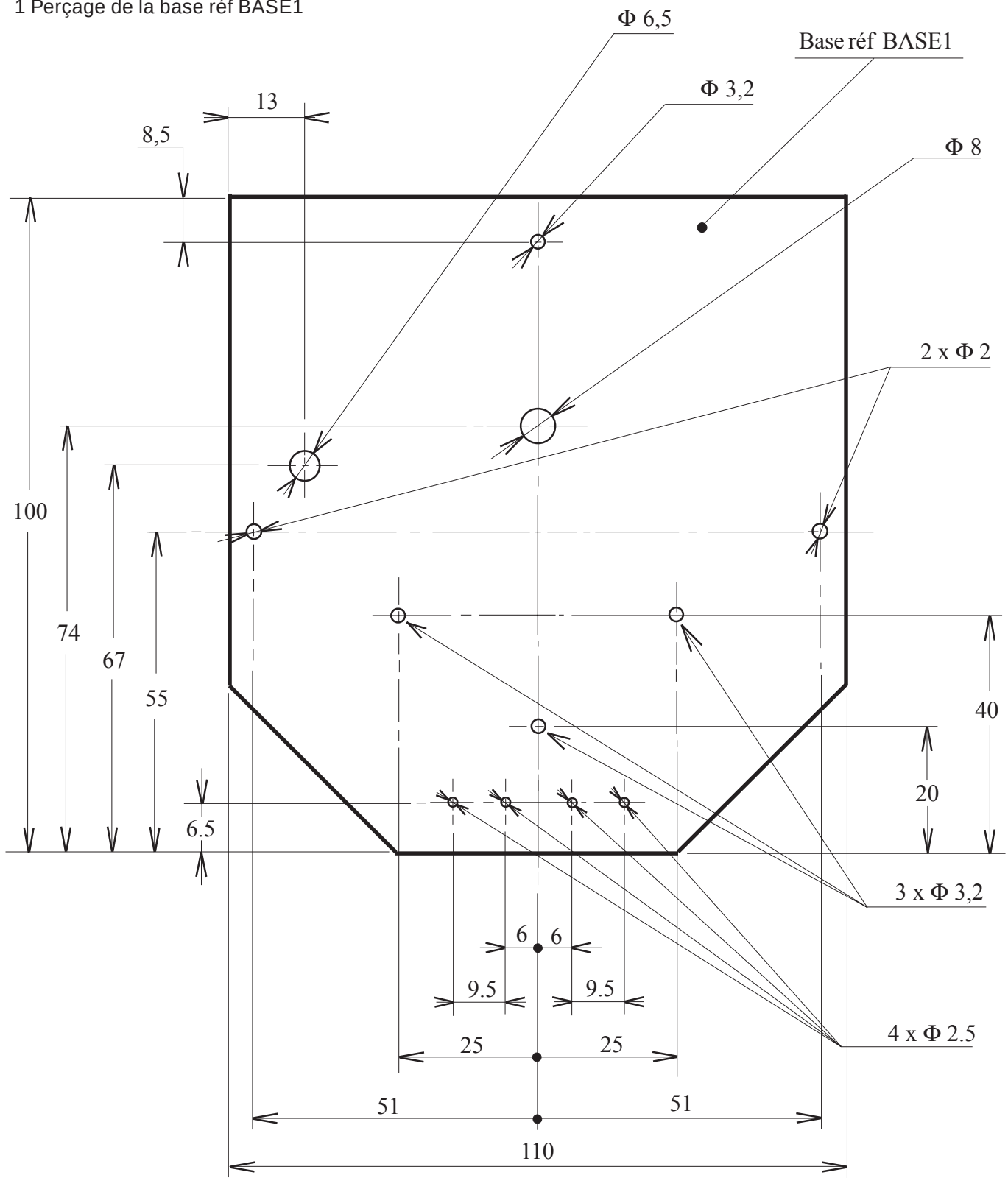
tracer et découper les deux angles sur la base réf BASE1 comme indiqué sur le schéma ci-dessous



Nom :	CENTRAL MEDIA	Echelle :
Prénom :	ROBOT SIXIEME KCM 3065 et KCM 3076	Le : / /
Classe :		A4

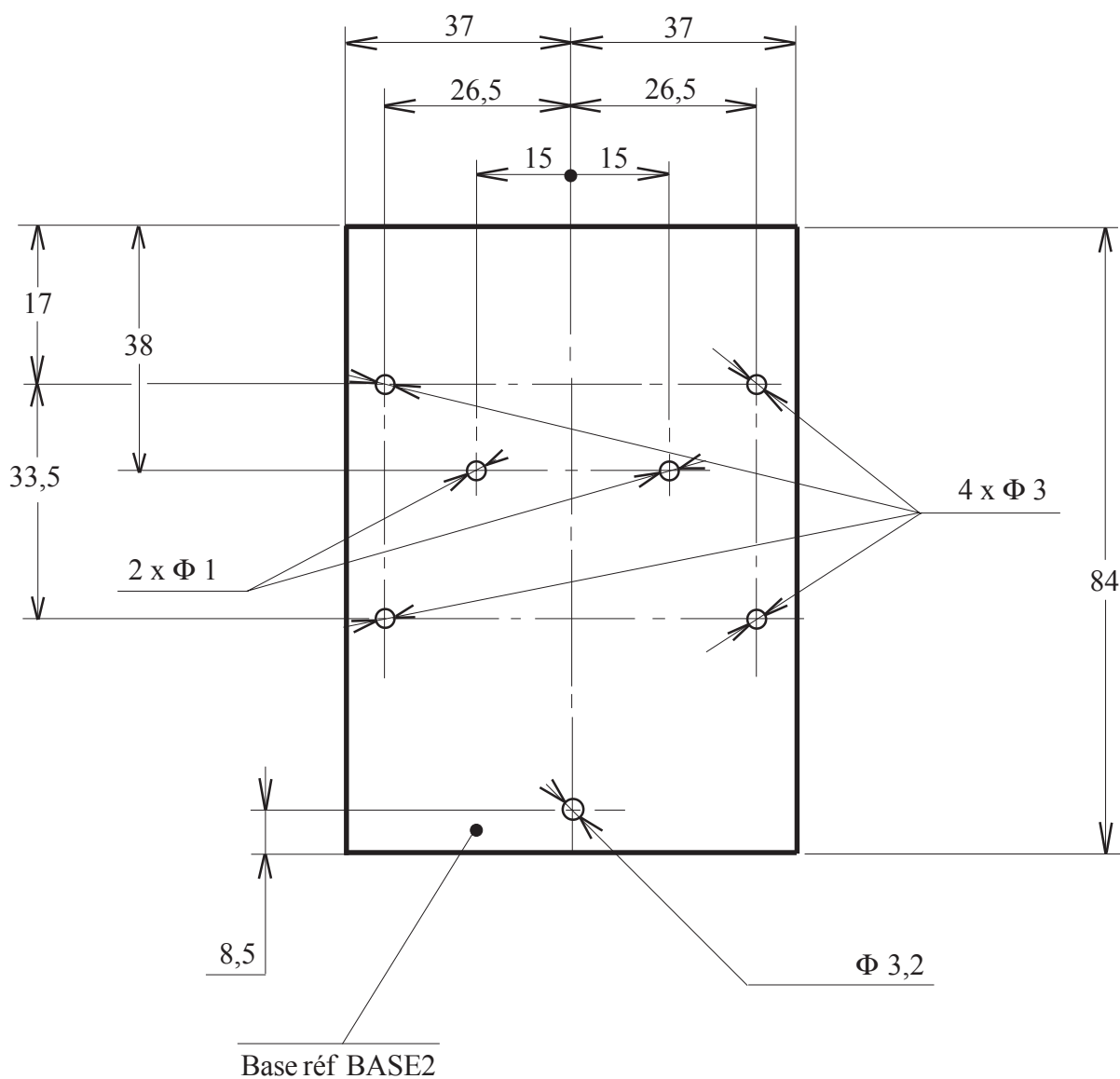
II : Gamme de perçage

1 Perçage de la base réf BASE1



Nom :	<i>CENTRAL MEDIA</i>	Echelle :
Prénom :	ROBOT SIXIEME KCM 3065 et KCM 3076	Le : / /
Classe :		A4

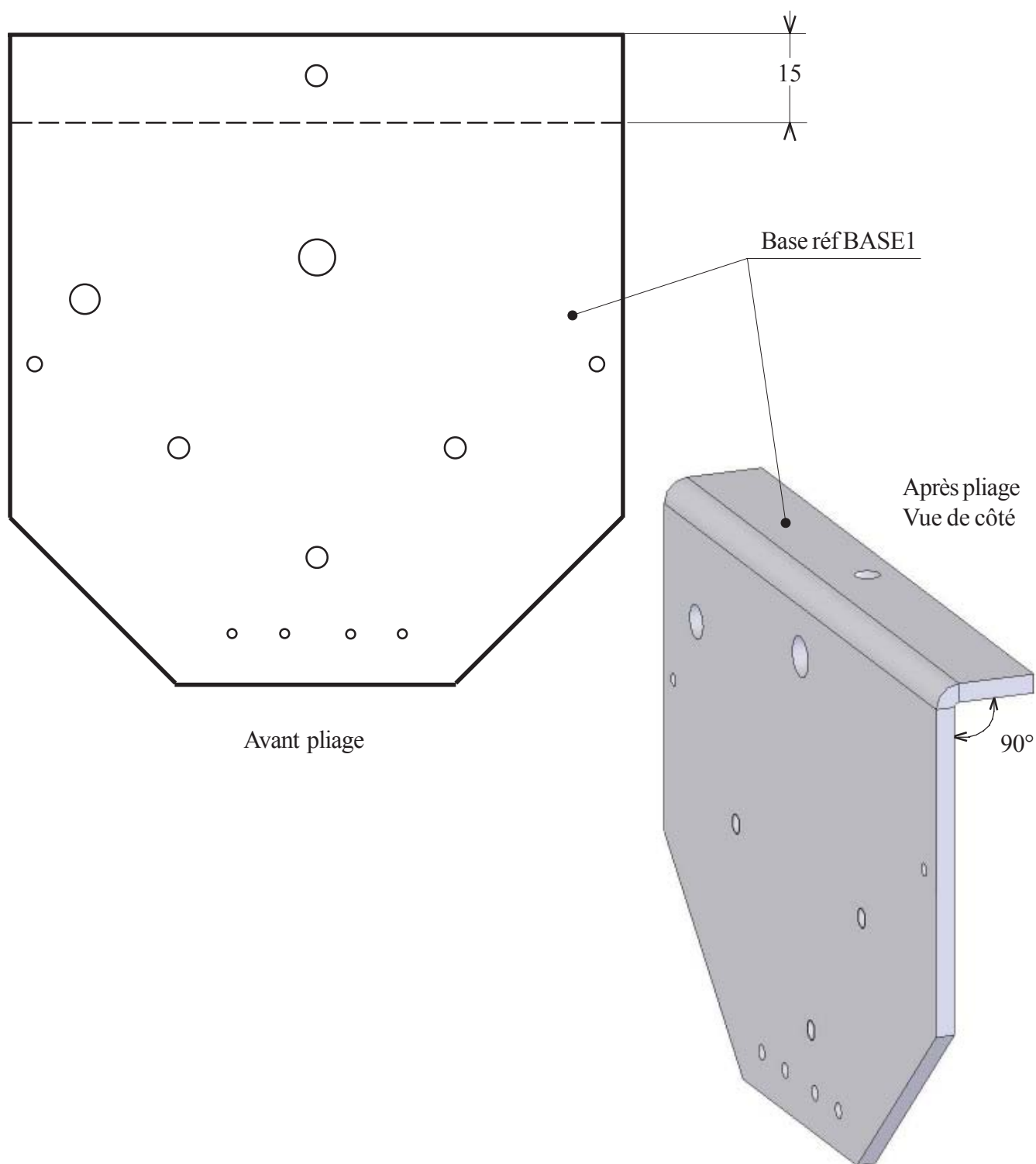
2 Perçage de la base réf BASE2



Nom :	CENTRAL MEDIA	Echelle :
Prénom :	ROBOT SIXIEME KCM 3065 et KCM 3076	Le : / /
Classe :		A4

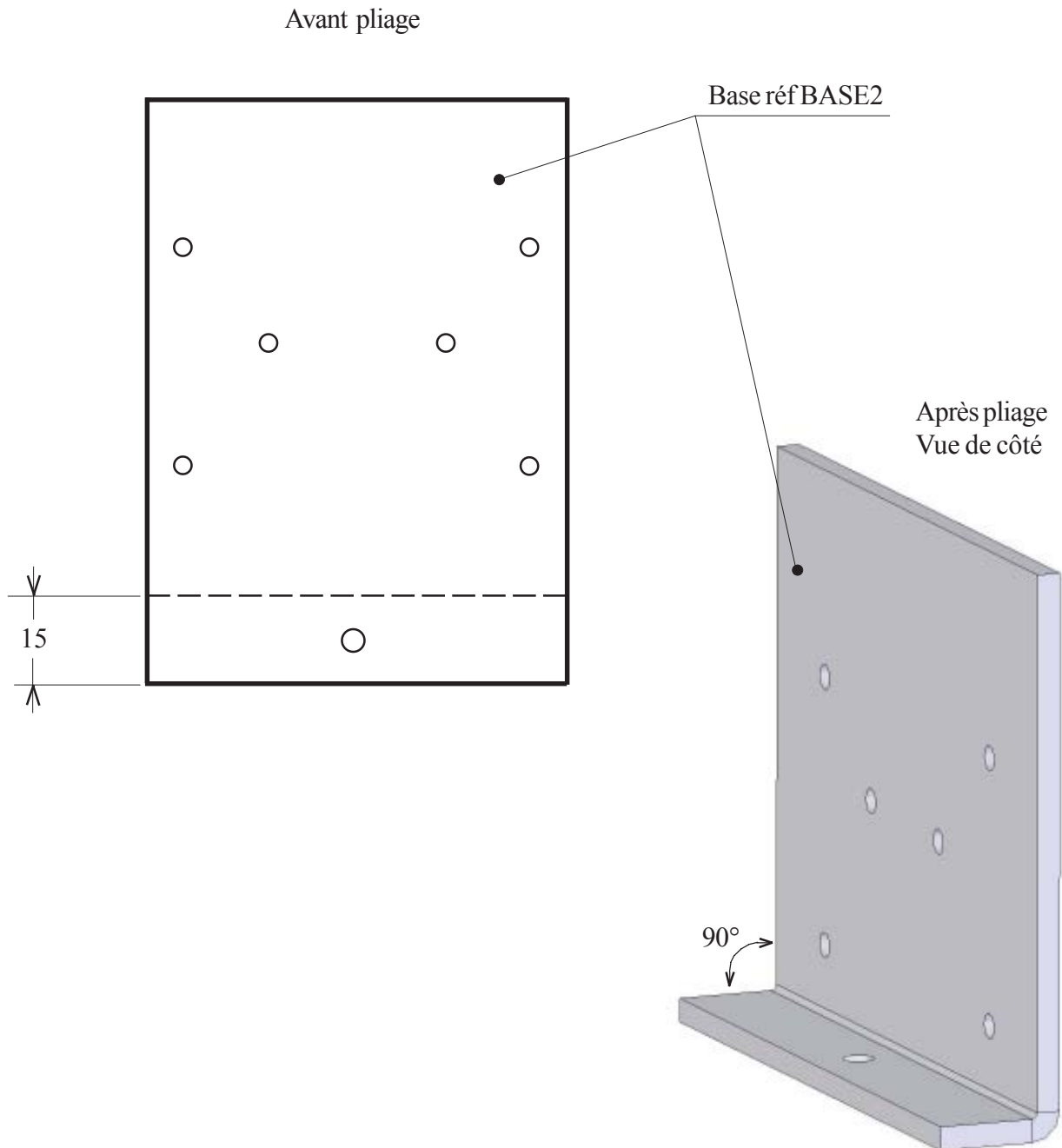
III : Gamme de pliage

1 Prendre la base réf BASE1 et la plier d'un angle de 90° comme indiqué sur le schéma ci-dessous



Nom :	CENTRAL MEDIA	Echelle :
Prénom :	ROBOT SIXIEME KCM 3065 et KCM 3076	Le : / /
Classe :		A4

2 Prendre la base réf BASE2 et la plier d'un angle de 90° comme indiqué sur le schéma ci-dessous

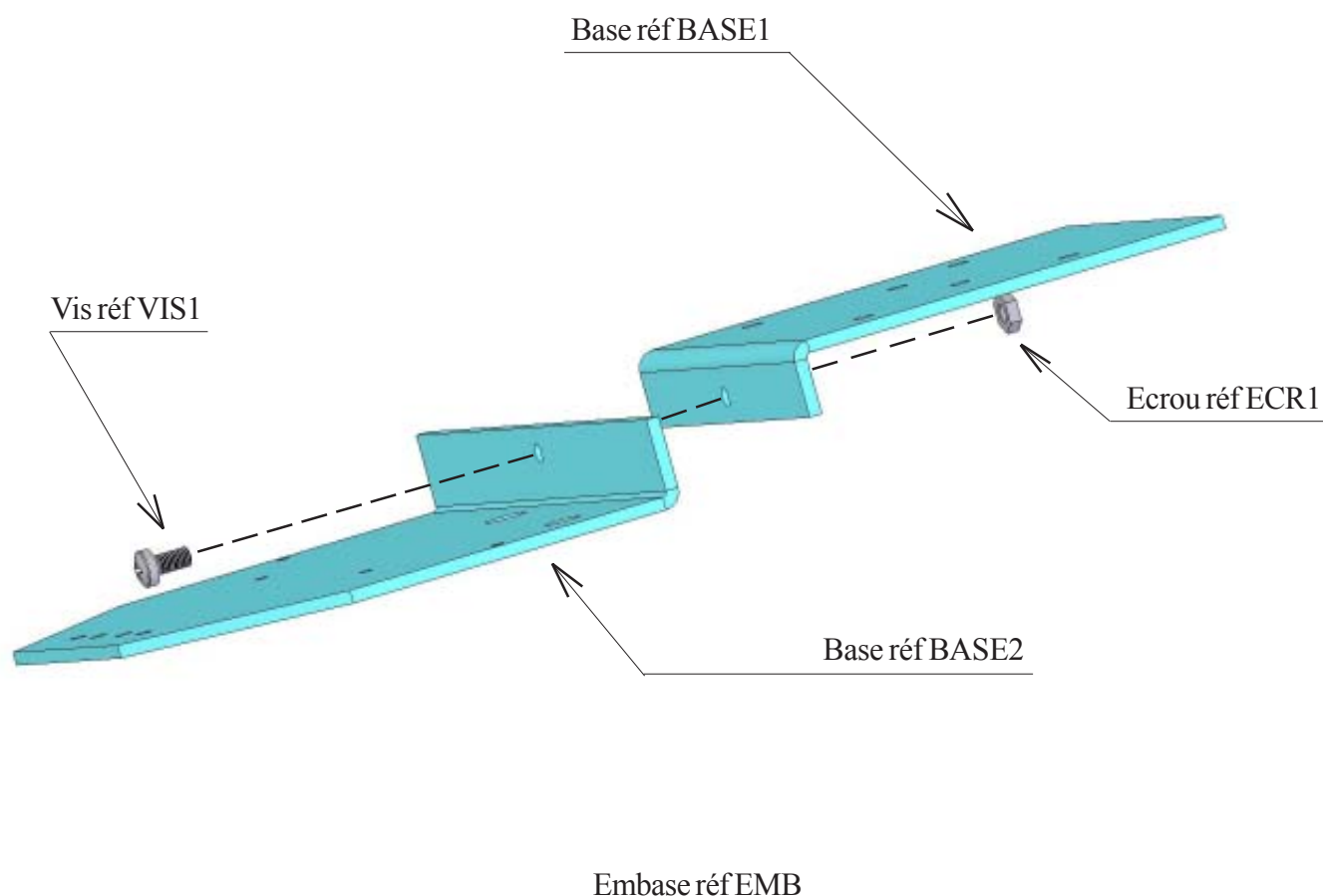


Nom :	CENTRAL MEDIA	Echelle :
Prénom :	ROBOT SIXIEME KCM 3065 et KCM 3076	Le : / /
Classe :		A4

IV : Gamme de montage

- ☐ - Prendre les deux bases réf BASE1 et BASE2, une vis de fixation réf VIS1 et un écrou réf ECR1
- ☐ - Assembler les deux bases réf BASE1 et BASE2 comme indiqué sur le schéma ci-dessous
- ☐ - Fixer l'ensemble à l'aide de la vis réf VIS1 et de l'écrou réf ECR1

Nota : pour plus de commodité nous appellerons ce sous-ensemble l'embase réf EMB



Nom :	CENTRAL MEDIA	Echelle :
Prénom :	ROBOT SIXIEME KCM 3065 et KCM 3076	Le : / /
Classe :		A4