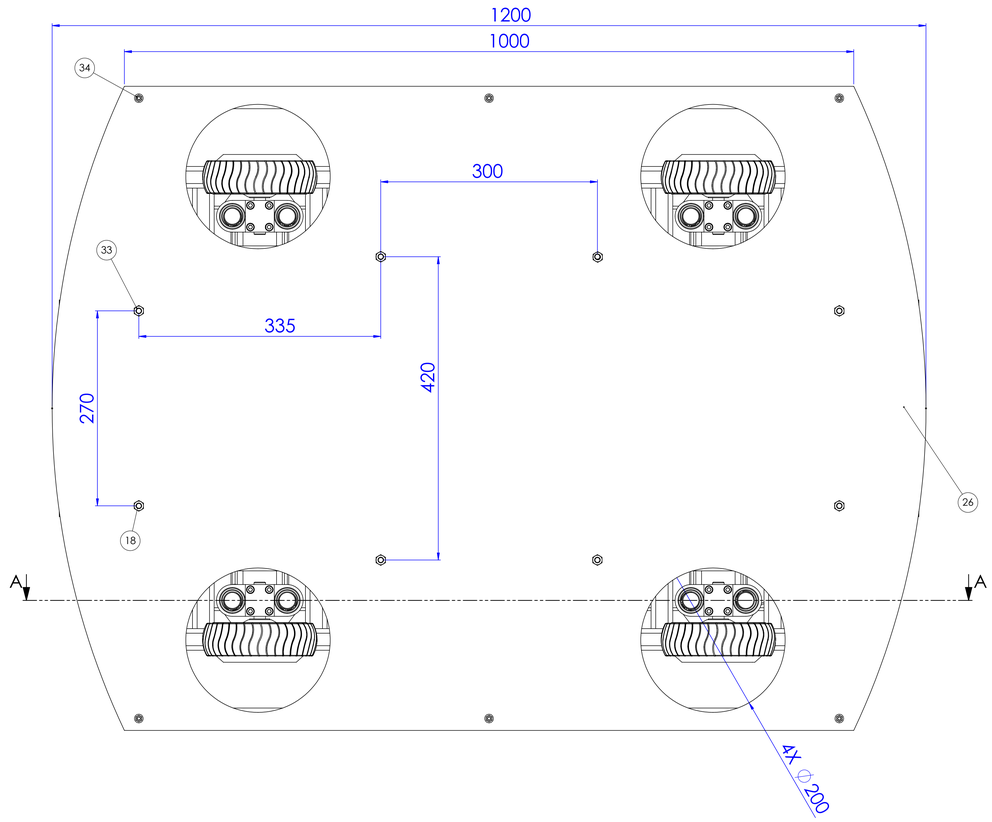
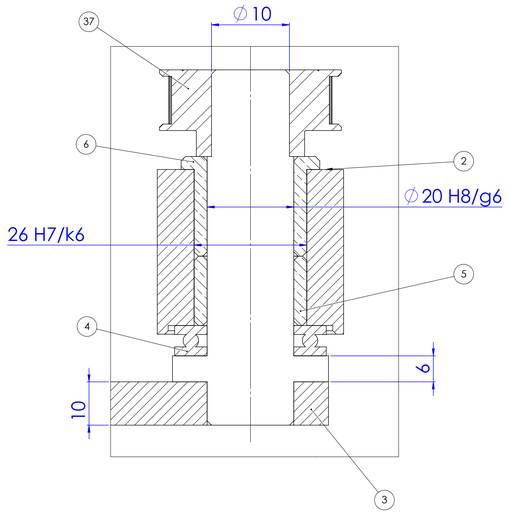
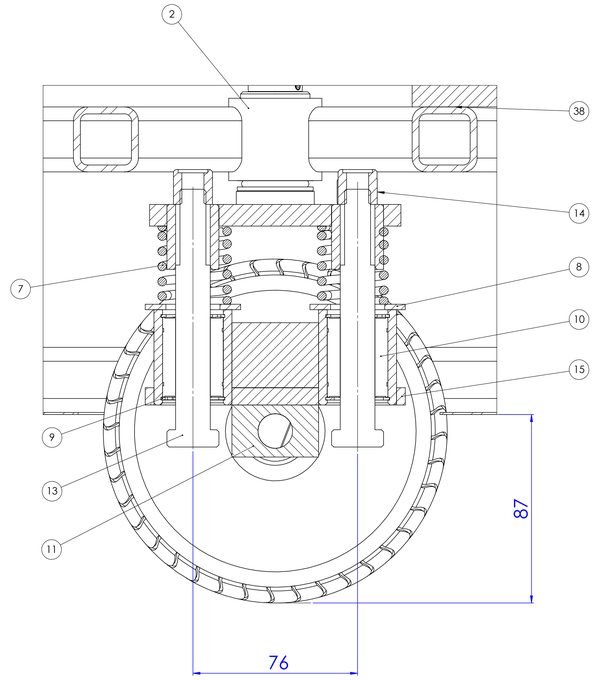
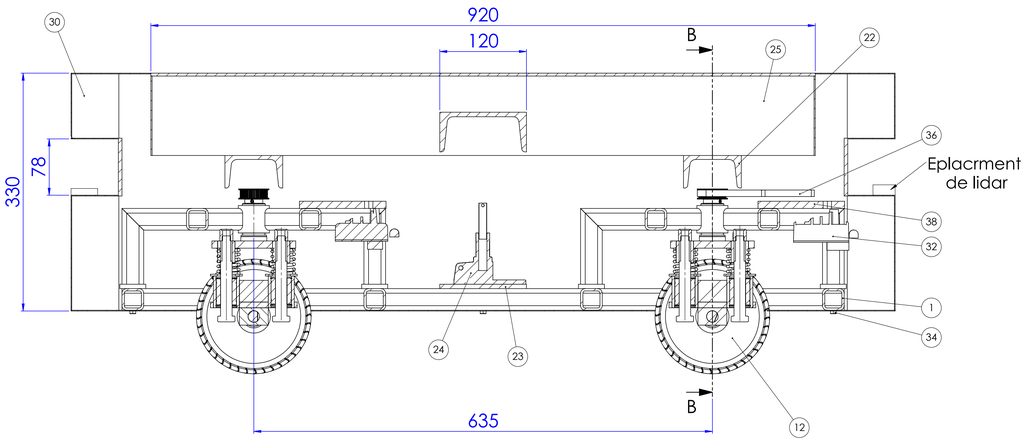


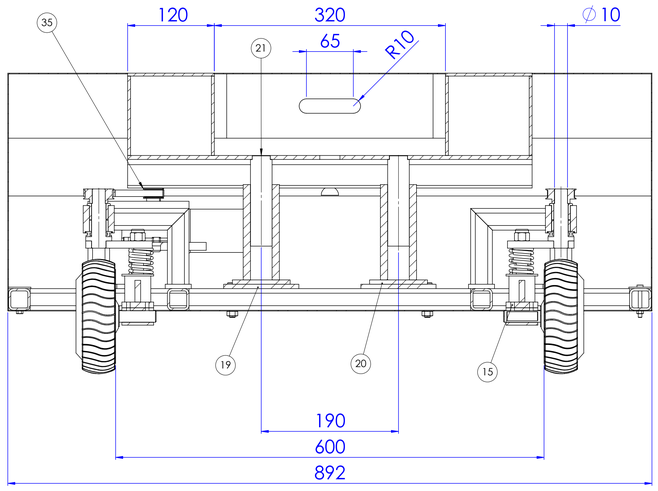




A-A



B-B



REP	NB	Désignation	Mat	Obs
38	4	Plaque moteur	Acier	
37	3	Poulie receptrice	Alu	
36	4	Courroie GT2		
35	3	Poulie motrice	Alu	
34	6	Ecrou - M5 - W - N		
33	8	Ecrou- M8 - W - N		
32	4	Motor MAN TGA		
31	1	porte	Acier	
30	1	Cage	Acier	
29	2	schematicmainboardnew		
28	1	CKCS.step		
27	2	ES17-12.step		
26	1	Basse	Acier	
25	2	Plaque de levage	Acier	
24	2	Cric		
23	2	Plaque de cric		
22	2	Traverse de levage		
21	4	Tige de colonne		
20	4	Colonne		
19	4	Plaque de tige		
18	8	ISO 4762 M8 x 40 - 28N		
17	2	ISO 4762 M5 x 40 - 22N		
16	16	ISO 4762 M6 x 25 - 25N		
15	4	Coulisseau	Acier	
14	8	Ecrou-M12-N		
13	8	Tige	Acier	
12	4	Moteur hav BLDC		
11	4	Moyeu	XC48	
10	8	Douille a bille LM16UU		
9	16	Circlips		
8	8	Rondelle de friction		
7	8	Ressort	C70	
6	4	Coussinet à colletrette fritté	Laiton	
5	4	Coussinet cylindrique fritté	Laiton	
4	4	Roulement butée	Acier	
3	4	Plaque supérieure	Acier	
2	4	Support	Acier	
1	1	CHASSI	Acier	

MATÉRIAUX :
TOLERANCE GÉNÉRALE = ISO2768-mK
RUGOSITÉ GÉNÉRALE RA = 3.2 µm

ECHELLE: 1:3

DÉSIGNATION: Robot mobile a base de roue omnidirectionnelle

DESSINÉ PAR : MOHAMED ALI ISMAIL

DATE : 13/06/2025

ISET DE MAHDIA
DÉPATEMENT DE GÉNIE MÉCANIQUE

NUMERO :

RÉV: 1

PARTIE: 1/1