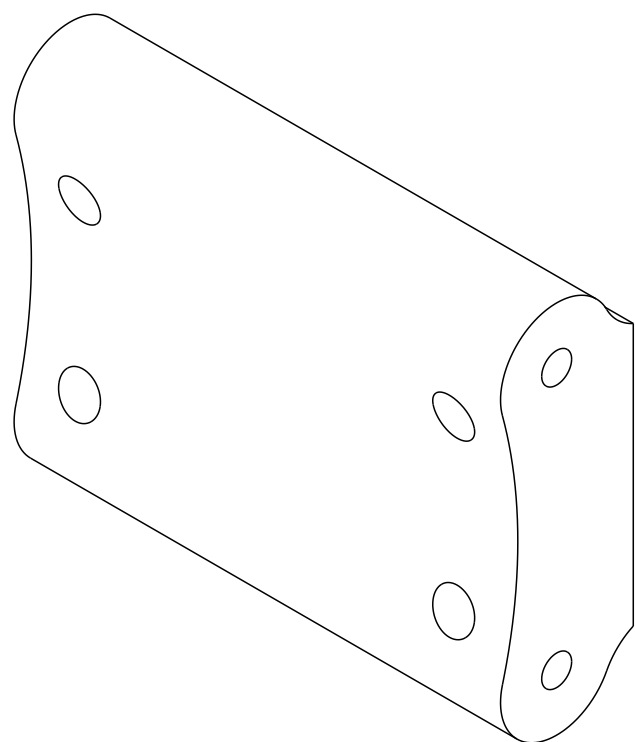
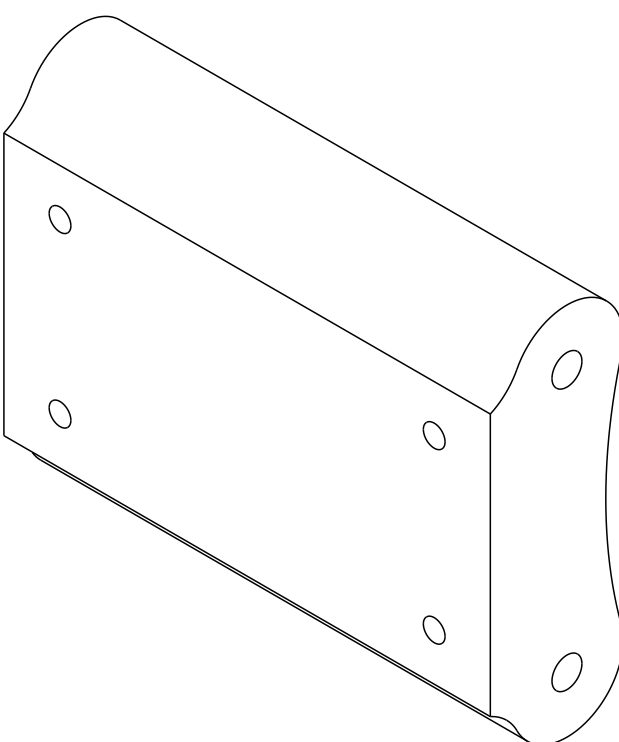
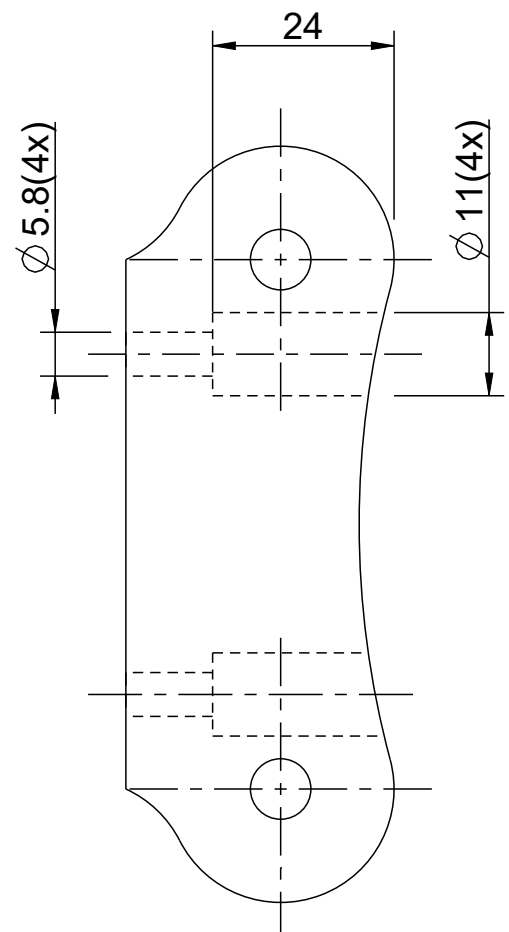
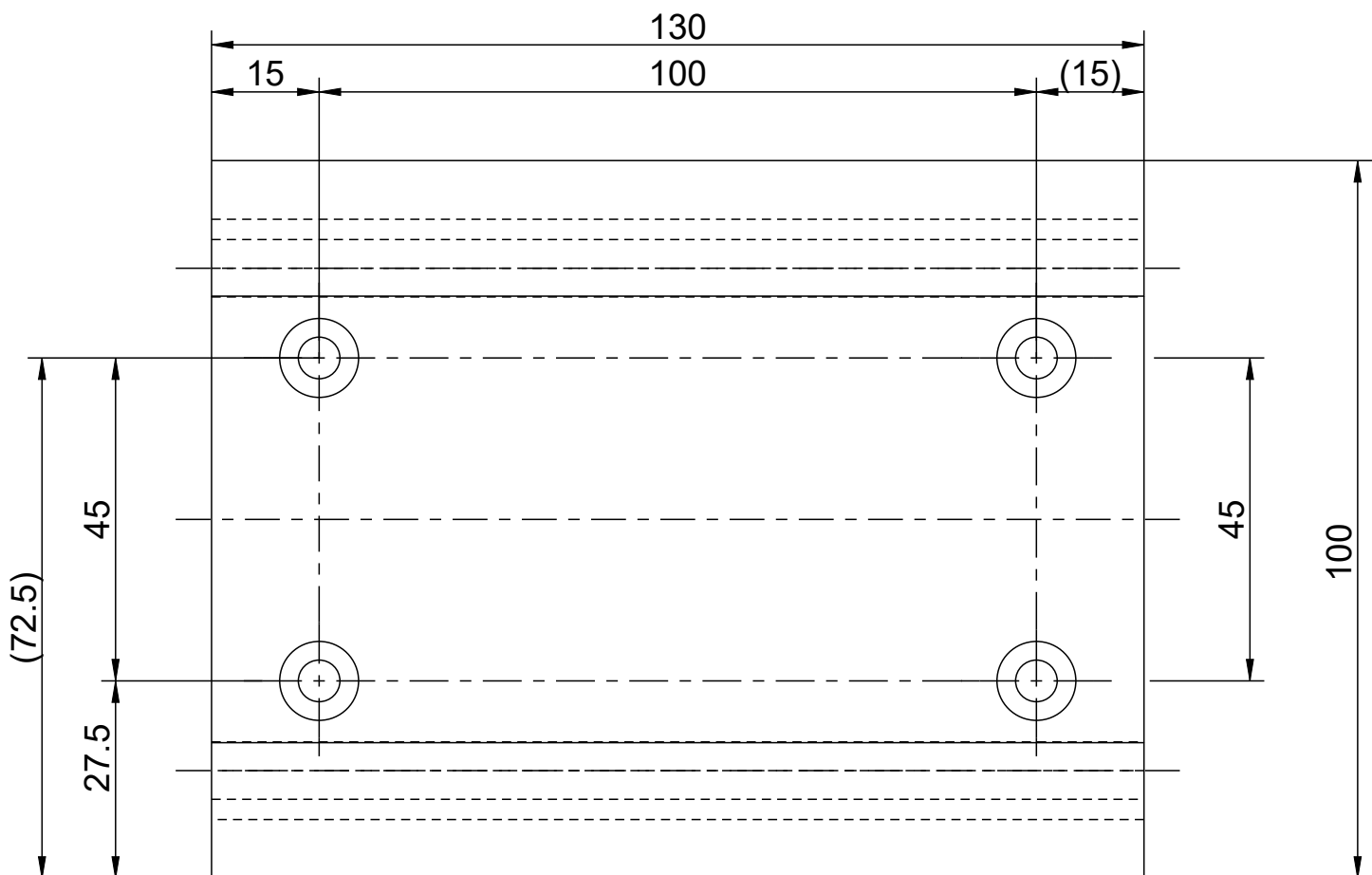
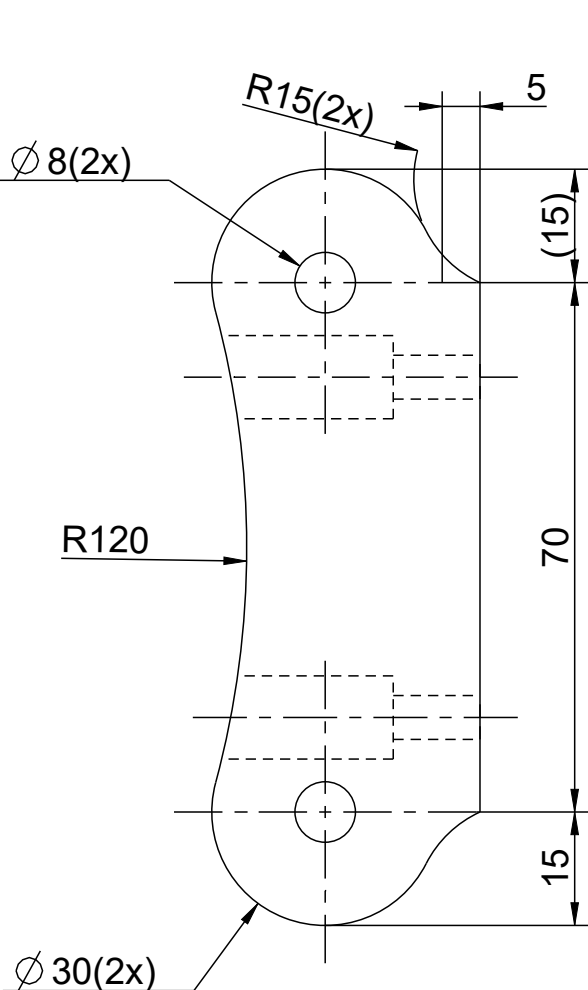


B

A



ID	Qte	Pièce n°				Description										Approuvé			
Tol. gén.	0.5>...3	3>...6	6>...30	30>...120	120>...400	400>...1000	1000>...2000	Rugosité	N12	N11	N10	N9	N8	N7	N6	N5			
f (fin)	±0.05	±0.05	±0.1	±0.15	±0.2	±0.3	±0.5	Ra [µm]	50	25	12.5	6.3	3.2	1.6	0.8	0.4			
m (moyen)	±0.1	±0.1	±0.2	±0.3	±0.5	±0.8	±1.2	Arêtes ext.(-0.1/-0.2) int.(0.2/0)					Tol. entraxe ± 0.1						
Matière:	ABS			Tol. générales ISO2768-mK			Rugosité gén. ISO4287 Ra 3.2[µm]				Echelle		Vue						
Traitement:	3D printed						Masse [kg]		0.383										
Pièce n°				HEPIA <div>Haute école du paysage, d'ingénierie et d'architecture de Genève</div>			Date		09-Apr-20		1:1								
ROB-CEVE-P06							Classe		Robotique										
Description							Dessiné		Bassem Sudki		A3		1/1						
Palette fixe respirateur							Projet		CEVE 100%										