



12	2	Platine moteur	duralumin	-
11	2	Motoréducteur	acier	-
10	1	Platine supérieure	duralumin	-
9	8	vis C HC M3-10	acier	-
8	1	Circuit imprimé Ecart_L_trous=103mm Ecart_P_trous=83mm	époxyde (araldite) EP	-
7	12	vis C HC M3-6	acier	-
6	4	Pilier hauteur 20	acier	-
5	2	vis HC à téton court M3-8	acier	-
4	2	Jante	duralumin	-
3	2	Bande de roulement	butadiène acrylonitrile (perbunan)	-
2	1	Platine inférieure	duralumin	-
1	2	Ballcaster	acier	-
REPERE	NB.	DESIGNATION	MATIERE	OBSERVATIONS

ÉCHELLE 1:1	Base du Robot Livet	AUTEUR B. PERROT, J. POIROT	1
		DATE 14/01/2008	
	SOCIÉTÉ	Adresse1	00
A4	NUMÉRO DU DOCUMENT	Adresse2	