

Devis officiel

Coordonnées du client

Nom de la société LAAS-CNRS
Nom du contact thomas Flayols
Adresse électronique tflayols@laas.fr
Téléphone +33 6 73 51 38 84

Commentaires ou instructions spéciales :

NO. DE LIGNE	PROCÉDÉ	NOM DE LA PIÈCE	MATÉRIAU
1	SLA	encoder_codewheel_pwm_mount.STL	Xtreme Grey
Cette pièce doit être imprimée en rependant l'orientation décrite ici https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/open_robot_actuator_hardware/blob/master/mechanics/actuator_module_v1/details/detail			
2	SLA	transmission_pulley_at3_t30_center.STL	Xtreme Grey
Cette pièce doit être imprimée en rependant l'orientation décrite ici https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/open_robot_actuator_hardware/blob/master/mechanics/actuator_module_v1/details/detail			
3	SLA	transmission_pulley_at3_t30_output.STL	Xtreme Grey
Cette pièce doit être imprimée en rependant l'orientation décrite ici https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/open_robot_actuator_hardware/blob/master/mechanics/actuator_module_v1/details/detail			
4	SLA	foot_structure.STL	Xtreme Grey
Cette pièce doit être imprimé dans le sens de l'épaisseur (axe Z)			
5	SLS	lower_leg_structure_base.STL	Duraform HST
Cette pièce doit être imprimée dans le sens de l'épaisseur (axe Z)			
6	SLS	lower_leg_structure_fork.STL	Duraform HST
Cette pièce doit être imprimée dans le sens de l'épaisseur (axe Z)			
7	SLS	actuator_module_shell_cover.STL	Duraform HST
Cette pièce doit être imprimée en rependant l'orientation décrite ici https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/open_robot_actuator_hardware/blob/master/mechanics/actuator_module_v1/details/detail (disponible en PJ)			
8	SLS	actuator_module_shell_base.STL	Duraform HST

Cette pièce doit être imprimée en reprenant l'orientation décrite ici

https://github.com/open-dynamic-robot-initiative/open_robot_actuator_hardware/blob/master/mechanics/actuator_module_v1/details/detail
(disponible en PJ)

9	SLS	quadruped_body_bottom_part.STL	Duraform HST
---	-----	--------------------------------	--------------

Cette pièce doit être imprimée dans le sens de l'épaisseur (axe Z)

10	SLS	quadruped_body_top_part.STL	Duraform HST
----	-----	-----------------------------	--------------

Cette pièce doit être imprimée dans le sens de l'épaisseur (axe Z)

Liste des pièces

Nom de la pièce	Vol	X
actuator_module_shell_cover.STL	14616.68	168.3
actuator_module_shell_base.STL	26180.15	198.5
quadruped_body_bottom_part.STL	209168.47	400
quadruped_body_top_part.STL	103864.96	384.62
encoder_codewheel_pwm_mount.STL	281.21	12
transmission_pulley_at3_t30_center.STL	3595.58	29.99
transmission_pulley_at3_t30_output.STL	5619.12	29
foot_structure.STL	3165.8	26.99
lower_leg_structure_base.STL	17364.51	180.94
lower_leg_structure_fork.STL	4182.95	62.5

En commandant les pièces mentionnées dans ce devis officiel, le client s'engage à respecter les conditions générales de vente On Demand

Contact 3D Systems On Demand

Directeur commercial	
Jérôme Mugnier	

3D Systems France, SARL • Zone D'Activités Des Portes Du Maine • 72380 Joué L'Abbe • France
• Phone: +33 (0)2 43 52 04 37 • Fax: +33 (0) 2 43 51 20 39 • odm.fr@3dsystems.com • ondemand.3dsystems.com

S.A.R.L. au capital de 350 000 € - Siret : 380 281 972 00055 - TVA : FR 22 380 281 972 - APE : 518H

Votre devis est offert selon 3D Systems, Inc. (« 3DS ») termes et conditions de vente standard.

Nos conditions générales de vente sont disponibles sur notre site Web à <https://www.3dsystems.com/sales-terms-conditions>.

Aucune autre condition ne s'appliquera, quelle soit comprise dans les bons de commande du client ou les confirmations de commande pré-

Les conditions générales susmentionnées constituent l'intégralité du contrat entre les parties, et aucun changement ni modification de celle signés par un cadre dirigeant de 3DS.