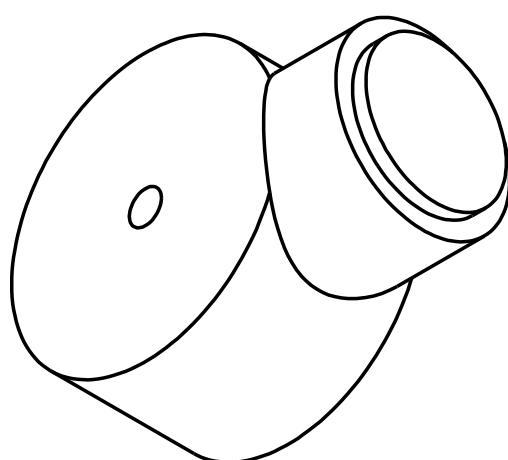
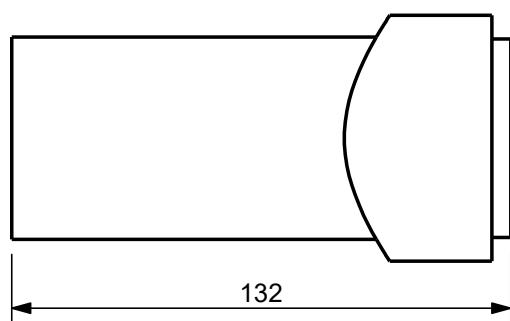
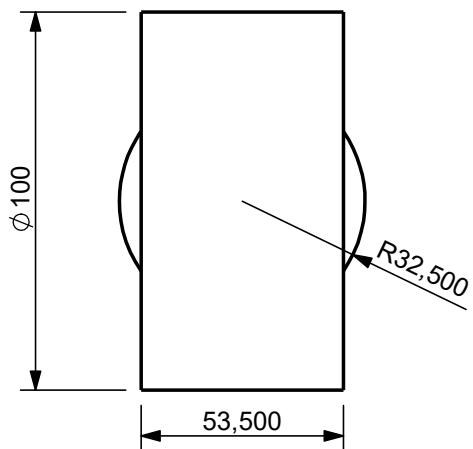
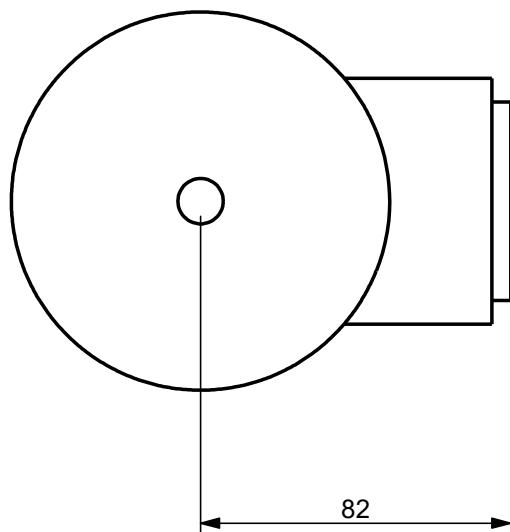


1

2

3

4



Título: Desenho referencial da sexta junta do braço robótico

Observação:	Projetista:	Samuel Muller	Desenhista:	Samuel Muller	Responsável técnico:
	Verificação:	Rafael Vargas	Aprovação:	NC	
Emissão inicial: 07/05/2025	Tipo de documento: Desenho referencial	Autor: Samuel Muller	Identificação: 20161CH.ECA	Revisão: 00	Escala: 1:2
				Folha: 1/1	

A4