



 <b>INSTITUTO FEDERAL</b> Sul-rio-grandense	<b>Título:</b> Desenho referencial da quarta junta do braço robótico				
	<b>Observação:</b>	<b>Projetista:</b>	Samuel Muller	<b>Desenhista:</b>	Samuel Muller
		<b>Verificação:</b>	Rafael Vargas	<b>Aprovação:</b>	NC
	<b>Emissão inicial:</b> 07/05/2025	<b>Tipo de documento:</b> Desenho referencial	<b>Autor:</b> Samuel Muller	<b>Identificação:</b> 20161CH.ECA	<b>Revisão:</b> 00 <b>Escala:</b> 1:4 <b>Folha:</b> 1/1