
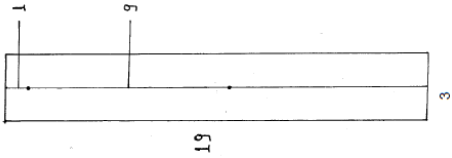
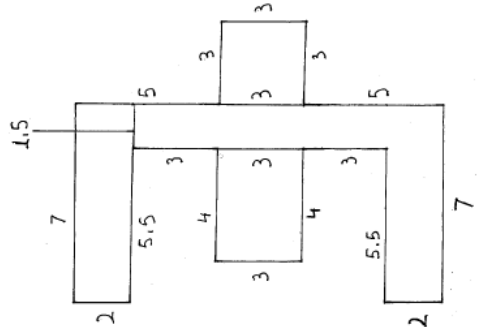
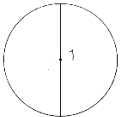


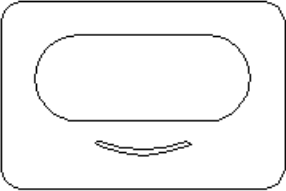
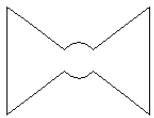
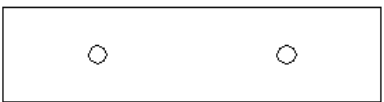
¿Qué necesitas para armar el robot bípedo Edi?

1. Cortes de cartón.
2. Bandas de caucho.
3. Palos de chuzo.
4. Palos de paleta.
5. Silicona líquida.
6. Pitillos.

PIEZAS PARA EL CUERPO			
1		Descripción	
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad
	lateral	3 x 18	2
2		Descripción	
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad
	base	3 x 5	2
3		Descripción	
	Descripción	diámetro centímetros	Cantidad
	Disco polea mayor	6,5	6
4		Descripción	
	Descripción	diámetro centímetros	Cantidad
	Disco polea mayor	6	3
5		Descripción	
	Descripción	diámetro centímetros	Cantidad
	Disco polea menor	1,5	4
6		Descripción	
	Descripción	diámetro centímetros	Cantidad
	Disco polea menor	1	2
7		Descripción	
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad
	Brazos(palos de paleta)	1 x 4	4

8		Descripción		
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad	
	Ejes(palos de chuzo delgados)	6,5	3	

PIEZAS PARA LAS PIERNAS				
1		Descripción		
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad	
	piernas	3 x 19	2	
2		Descripción		
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad	
	pie	10 x 13	2	
3		Descripción		
	Descripción	diámetro centímetros	Cantidad	
	separadores	1	4	

PIEZAS PARA EL ROSTRO				
1		Descripción		
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad	
	cara	5 x 8	1	
2		Descripción		
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad	
	corbatin	3 x 4	2	
3		Descripción		
	Descripción	Dimensiones centímetros	Cantidad	
	Soporte cara	2 x 8	2	