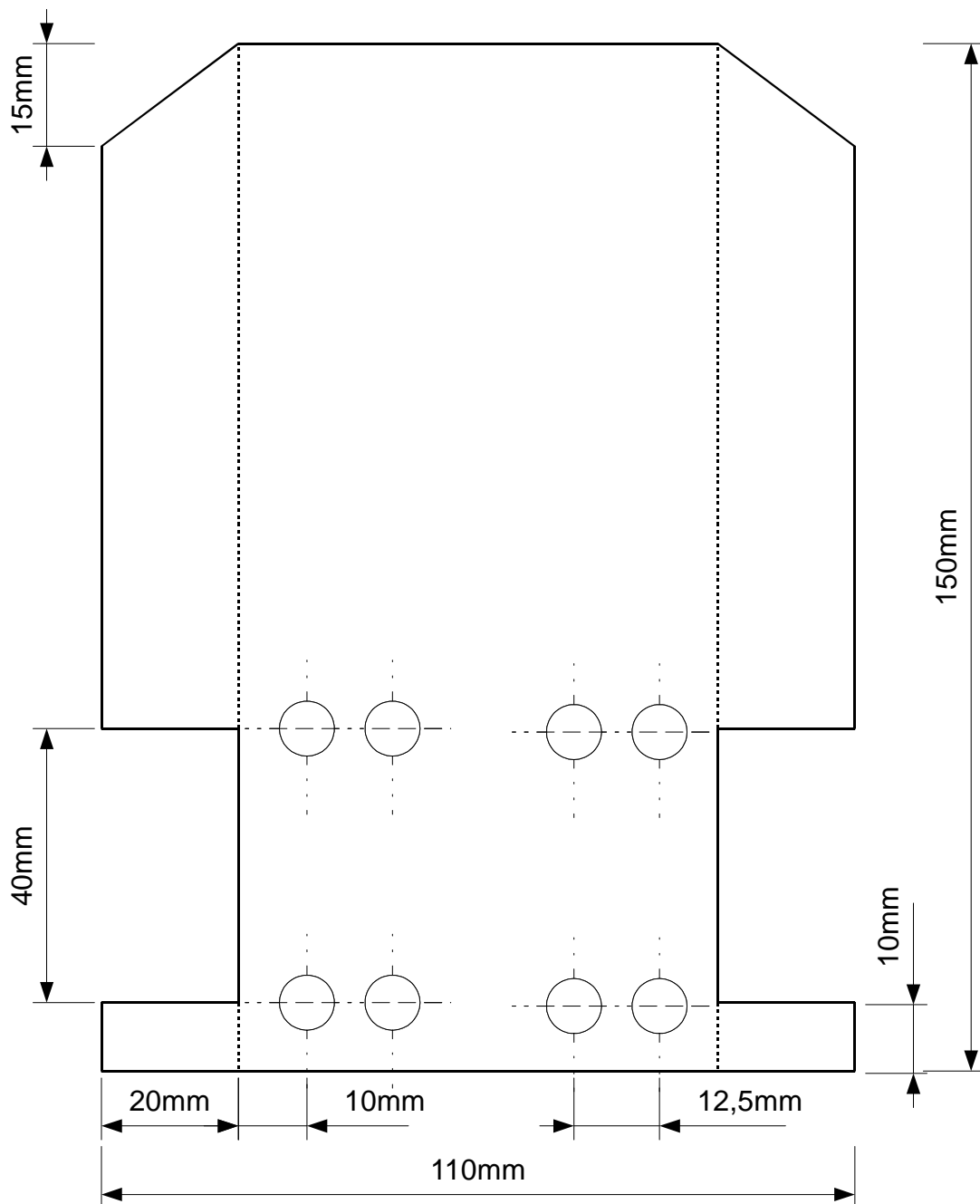


Dessin de développé du châssis du robot suiveur de lumière



Pour les autres perçages cela dépend de la taille du CI, de la roulette à billes et des microswitchs.