



**1100 Hypermotard EVO  
2010  
15.DU11.08**

- 1x Amortisseur 15C55
- 1x Attache amortisseur 90°
- 1x Patte 1100 Hypermotard/2007
- 2x Entretoise Ø 8/13,5x10,7
- 1x Ecrou aluminium M8
- 1x Entretoise H23-15
- 1x Vis Button M8x35
- 2x Vis Button M8x45
- 1x Patte 796 Hypermotard/2010
- 2x Entretoise Ø 6/12/18x20
- 2x Entretoise Ø 6/14x10
- 1x Entretoise Ø 6/8/17x18,25
- 2x Vis tête cylindrique M6x65
- 1x Vis Button M6x30
- 1x O-ring Ø 12x2

- 1x Damper 15C55
- 1x Clamp blocks 90°
- 1x Strap frame 1100 Hypermotard/2007
- 2x Spacer Ø 8/13,5x10,7
- 1x Screw Aluminium M8
- 1x Spacer H23-15
- 1x Button screw M8x35
- 2x Button screw M8x45
- 1x Strap frame 796 Hypermotard/2010
- 2x Spacer Ø 6/12/18x20
- 2x Spacer Ø 6/14x10
- 1x Spacer Ø 6/8/17x18,25
- 2x Cheese-head screw M6x65
- 1x Button screw M6x30
- 1x O-ring Ø 12x2

- 1x Dämpfer 15C55
- 1x Klemmblöcke 90°
- 1x Rahmenschlaufe 1100 Hypermotard/2007
- 2x Querschiene Ø 6/13,5x10,7
- 1x Schrauben Aluminium M8
- 1x Querschiene H23-15
- 1x Knopfschraube M8x35
- 2x Knopfschraube M8x45
- 1x Rahmenschlaufe 796 Hypermotard/2010
- 2x Querschiene Ø 6/12/18x20
- 2x Querschiene Ø 6/14x10
- 1x Querschiene Ø 6/8/17x18,25
- 2x Zylinderkopfschraube M6x65
- 1x Knopfschraube M6x30
- 1x O-ring Ø 12x2

Nous déclinons toute responsabilité pour les éventuels dommages provoqués par un montage irrégulier suivant le plan de montage joint ou par des modifications apportées à l'amortisseur de direction et à ses composants.

The company declines any liability for damage caused by incorrect assembly or by any modifications made to the steering damper and its components.

Die Firma ist nicht haftbar zu machen für sämtliche Schäden, die durch inkorrekten Anbau oder durch etwaige Veränderungen am Anbaukit oder am Lenkungsämpfer auftreten

!!! Attention !!!

Mettre un peu d'huile sur les filets des vis avant de les visser

!!! Pay attention !!!

Put a little oil worm of the screw before to screw it

!!! Achtung !!!

Bitte geben Sie vor dem Einschrauben etwas Öl auf das Gewinde der Schraube

