



ITEM NO	PART NUMBER	QTY	DESCRIPTION	
1	BASE_GIRATORIA	1	pololu.prt	
2	BASE_GRANDE	1	base_grande.prt	
3	BASE_MEDIANA	1	base_mediana.prt	
4	BUJE	4	buje.prt	
5	ESLABON_LARGO	1	eslabon_largo.prt	
6	ESLABON_SEGUNDO	1	eslabon_segundo.prt	
7	L_CODO	2	l_codo.prt	
8	PINZA	1	pinza.prt	
9	SERVOMOTOR	5	servomotor.prt	
10	SOPORTE_SERVO	4	soporte_servo.prt	
11	U_CODO	2	u_codo.prt	
12	U_MAYOR	1	u_mayor.prt	

ESCUELA TECNOLÓGICA INSTITUTO TÉCNICO CENTRAL	MECATRÓNICA	MARLON ANDRÉS CAJAMARCA VEGA	11215008 11215001	5 / 12 / 12	ESC: 0.350	
	PROYECTO DE GRADO	WILSON JAVIER ALMARIO RODRIGUEZ	PROTOTIPO BRAZO ROBÓTICO CON 5 GRADOS DE LIBERTAD PARA TAREAS DE RECOGER Y COLOCAR		PLANCHA #: 11	