**Verificación del producto**

| **Tipo** | **Requisito** | **¿Cómo?** | **¿Aprobado?** |
| --- | --- | --- | --- |
| Requisitos | El mecanismo debe tener 3 grados de libertad (RRR). | La solución final debe ser un mecanismo 3R |  |
| Los actuadores deben ser los que el cliente provee. | Se deben usar los GIM8106-6 |  |
| El mecanismo debe ser alimentado por una fuente eléctrica. | Chequeo técnico de la fuente |  |
| La pierna debe estar diseñada en material de impresión 3D | Página de GitHub |  |
| La pierna cumple con las 3 rutinas | Chequeo visual |  |
| El sistema debe ser estéticamente agradable. | Chequeo visual |  |
| El mantenimiento debe ser accesible al operador | Al momento de realizar el ensamblaje |  |

**\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_**

**Nombre y firma del cliente**