



Dibujó: Miguel Segura		Fecha: 21/11/2023	Proyecto: Articulación robótica Cheetah		 UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA
Aprobó: Daniel Cantor		Fecha: 21/11/2023	Conjunto: Estructura		
Material: Plástico PET			Pieza: Tapa		
Formato: A4	Escala: 1:1		Item: 1.1.7	Medidas en: Milímetros	Plano: 6/26