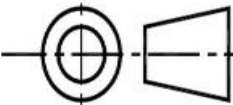


| 4 | 1.4 | Tornillo | 14 | |
|----|-------|------------------|----------|-------------|
| 3 | 1.3.3 | Eslabón inferior | 1 | |
| 2 | 1.3.2 | Eslabón superior | 1 | |
| 1 | 1.3.1 | STPM | 1 | |
| No | ITEM | PIEZA | CANTIDAD | OBSERVACIÓN |

| | | | | | | |
|----------------------------------|-----------------------|---|--|--|---------------------------|---|
| Dibujó: Miguel Segura | | Fecha: 21/11/2023 | | Proyecto: Articulación robótica Cheetah | |  UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA |
| Aprobó: Valentina Cruz | | Fecha: 21/11/2023 | | Conjunto: Mecánismo | | |
| Material: N/A | |  | | Pieza: N/A | | |
| Formato: A4 | Escala: 1:5 | | | Item: 1.3 | Medidas en: Milímetros | Plano: 12/26 |