
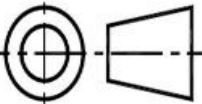


Dibujó: Miguel Segura		Fecha: 21/11/2023	Proyecto: Articulación robótica Cheetah		 UNIVERSIDAD NACIONAL DE COLOMBIA	
Aprobó: Daniel Cantor		Fecha: 21/11/2023	Conjunto: Acoples			
Material: Plástico PET		Pieza: Acople motor-motor				
Formato: A4	Escala: 1:2			Item: 1.2.3	Medidas en: Milímetros	Plano: 10/26