



Descripción: Servomotor Cheetah MIT.

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: N/A					
Formato: A4					Pieza: Motor
Escala: 1:2		Item: 1.2.4	Medidas en: Milímetros		Plano: 11/26