



Dibujó: <b>Miguel Segura</b>		Fecha: 21/11/2023	Proyecto: Articulación robótica Cheetah	 <b>UNIVERSIDAD NACIONAL</b> DE COLOMBIA
Aprobó: <b>Daniel Cantor</b>		Fecha: 21/11/2023	Conjunto: <b>Acoples</b>	
Material: <b>Plástico PLA</b>		Pieza: <b>Acople motor perpendicular</b>		
Formato: <b>A3</b>	Escala: <b>1:1</b>		Item: <b>1.2.3</b>	Medidas en: Milímetros
				Plano: <b>9/26</b>