



<div></div> <div>A menos que se especifique de otro modo, todas las dimensiones en mm y ° con las siguientes tolerancias:</div> <table><tr><td>Longitud</td><td>.X ± 0.25</td><td>Ángulos</td><td>°º ± 0.5</td></tr><tr><td>(mm)</td><td>.XX ± 0.15</td><td></td><td>.°º ± 0.25</td></tr><tr><td></td><td>.XXX ± 0.012</td><td></td><td>.XXº ± 0.1</td></tr></table>	Longitud	.X ± 0.25	Ángulos	°º ± 0.5	(mm)	.XX ± 0.15		.°º ± 0.25		.XXX ± 0.012		.XXº ± 0.1	DIBUJ:	Ing. Felipe Gonzalez	Robótica			
	Longitud	.X ± 0.25	Ángulos	°º ± 0.5														
	(mm)	.XX ± 0.15		.°º ± 0.25														
		.XXX ± 0.012		.XXº ± 0.1														
VERIF:	Ing. Felipe Gonzalez	Laboratorio 4 - Cine,ática Inversa																
MATERIAL:	N/E		Pieza	Pieza tipo 1		A4												
Plano: N/E	Cantidad: 1		ESCALA 1:1	Fecha: 2018/10	Hoja 1 DE 1													