



ENGRANE IZQUIERDO PROTOTIPO		UNIDADES: mm	CANTIDAD: 2
ITEM	DESIGNACION Y OBSERVACIONES	DIMENSIONES	MATERIAL: PLA
	FUNDACIÓN UNIVERSIDAD DE AMÉRICA FACULTAD DE INGENIERIAS Programa de Ingeniería Mecánica		
DISEÑO DE UN BRAZO ROBÓTICO PARA EL LABORATORIO DE AUTOMATIZACIÓN			
ESLABÓN PROTOTIPO			
ELABORADO POR: NICOLÁS ALVARADO C. - EDUARDO GUALTEROS		FECHA: 15/03/2019	
	ESCALA: 5:1	PLANO N°: 12	REVISO: