

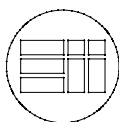
DISEÑADO:
Roberto Jiménez Peralta

APROBADO:
Roberto Jiménez Peralta

PLANO DE DIMENSIONES

FECHA:
25/03/2017

ESCALA:
1:1



UNIVERSIDAD DE VALLADOLID
ESCUELA DE INGENIERIAS INDUSTRIALES
DPTO. TECNOLOGIA ELECTRONICA

Implementación de un control de tracción
2x2 en un vehículo prototipo

PROMOTOR:
José Antonio Domínguez Vázquez

REV.
1

PLANO:
1 de 7