

1

2

3

4

A

A

B

B

C

C

D

D

E

E

F

F

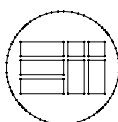
DISEÑADO:  
Roberto Jiménez Peralta

APROBADO:  
Roberto Jiménez Peralta

PLANO DE TALADRADO

FECHA:  
30/03/2017

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:  
7 de 7

1

4