

1

2

3

4

A

A

B

B

C

C

D

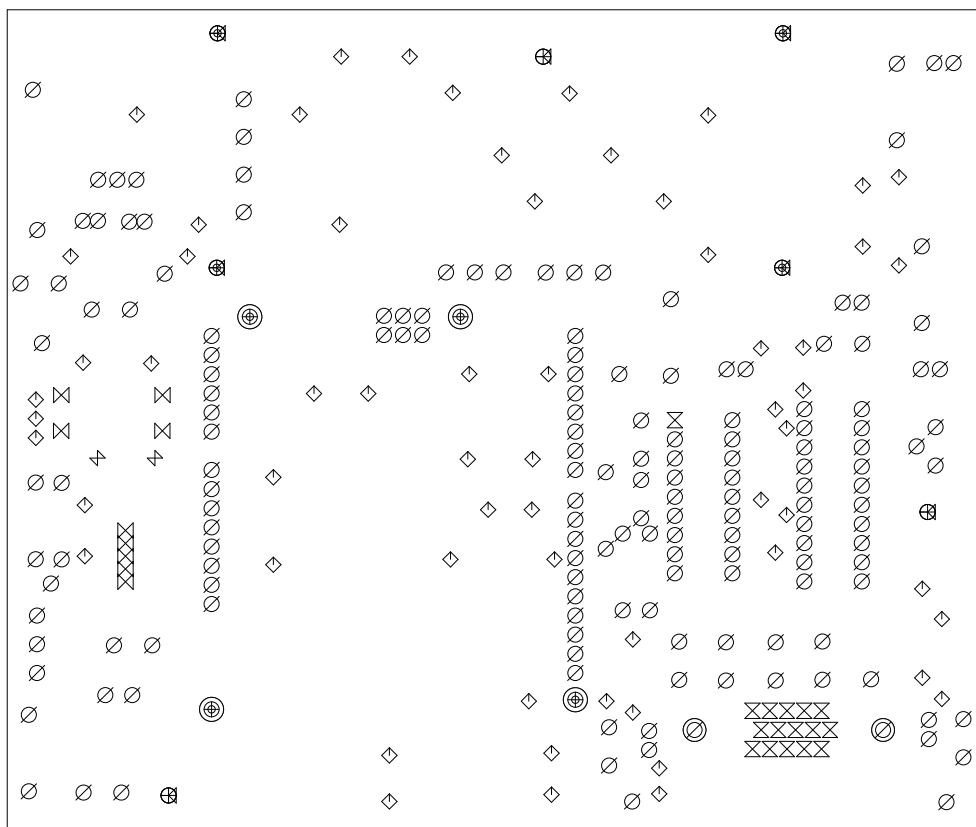
D

E

E

F

F



DISEÑADO:

Roberto Jiménez Peralta

APROBADO:

Roberto Jiménez Peralta

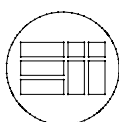
PLANO DE TALADRADO

FECHA:

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:

7 de 7

1

4