

4

3

2

1

H

G

F

E

D

C

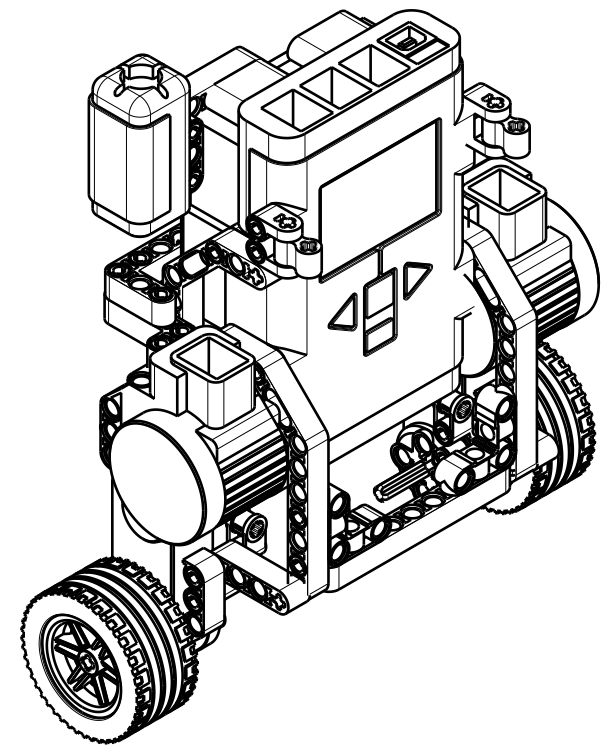
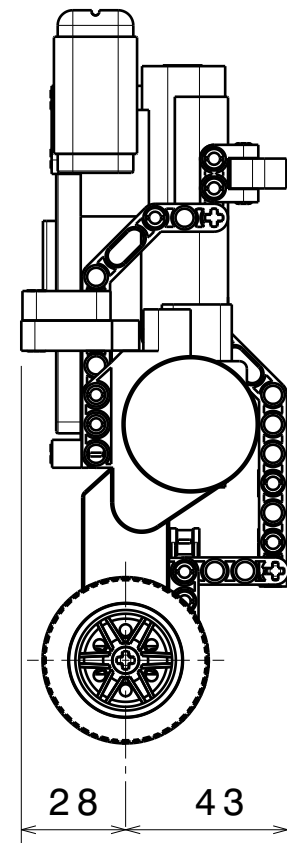
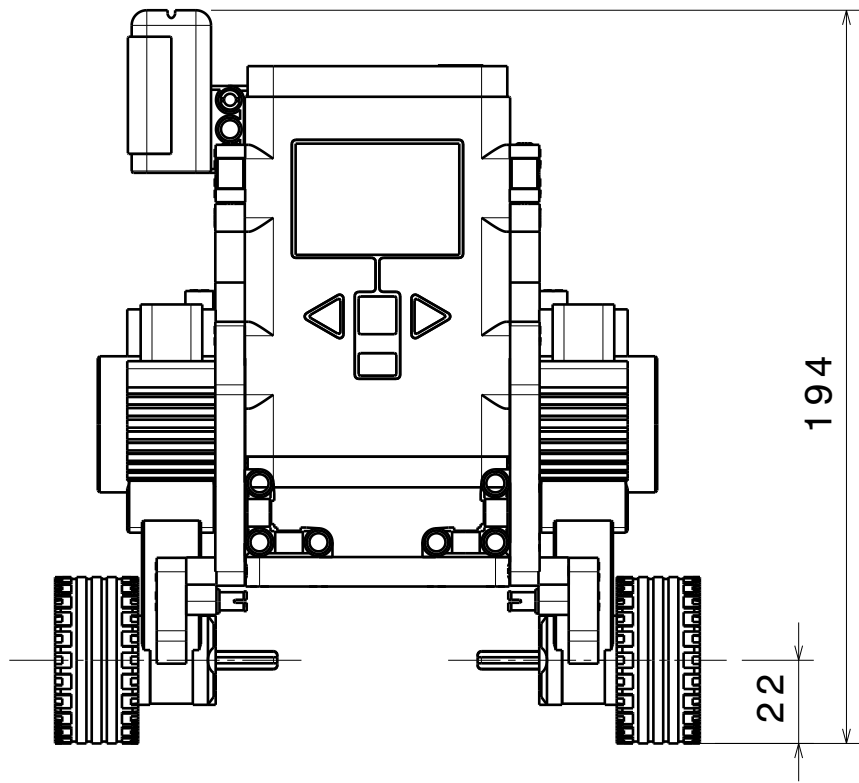
B



A

4

3

2



		Diseño e implementación de un sistema de control para un dispositivo de transporte equilibrado en dos ruedas teledirigido			
Dibujado Javier Antón	Fecha 15/05/2015	Título Vista General			
Comprobado Jose Cabrera	Fecha 22/05/2015	Formato A3	Num Dibujo PLANO 01-00		Rev. 00
Aprobado J. Barbancho	Fecha 29/05/2015	Escala 1:2	Peso 564 g		Hoja 1/2

H

G

B

A