

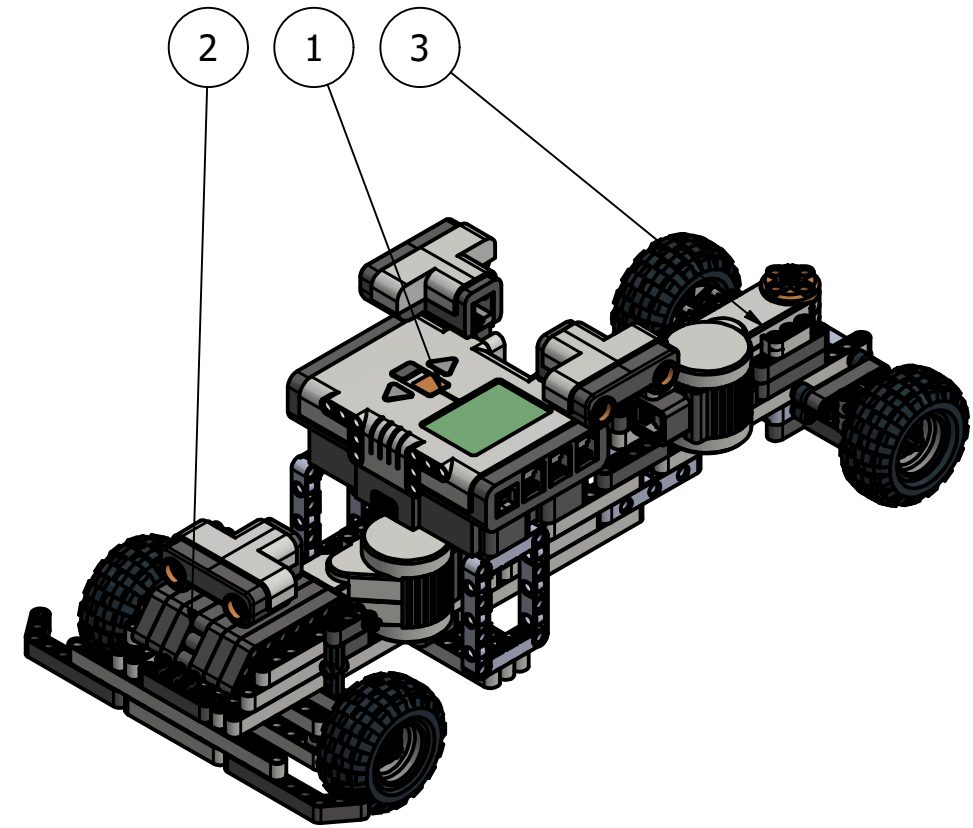
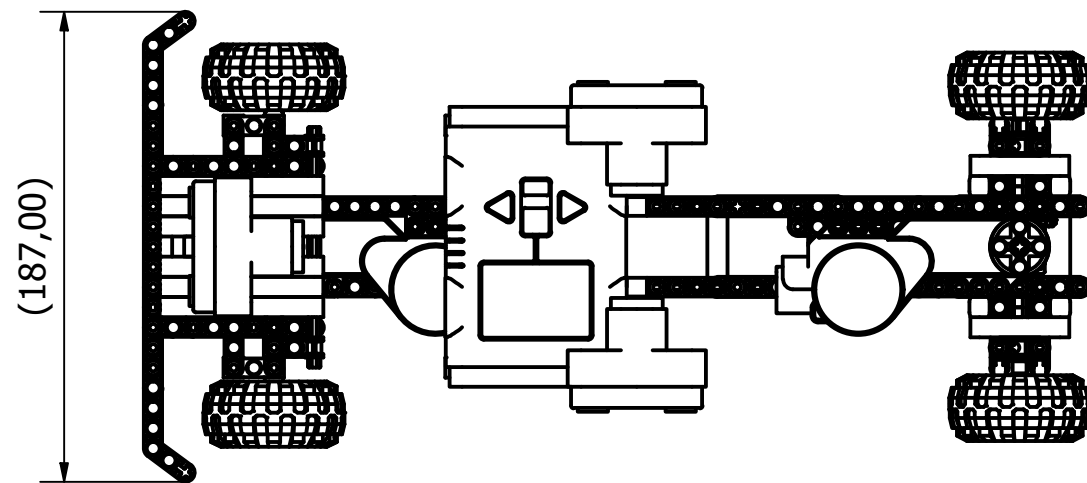
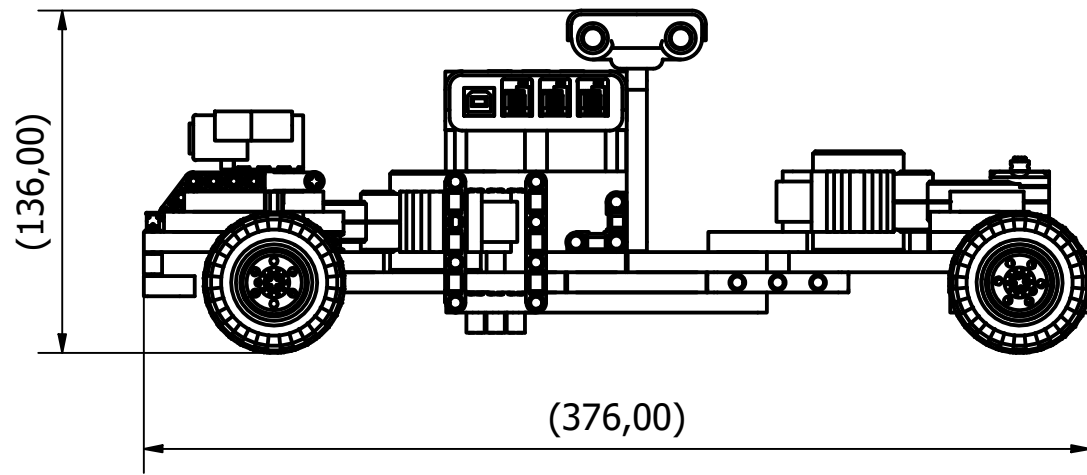
Rysunek techniczny robota utrzymującego stałą odległość od ściany.

Projekt został wykonany w ramach kursu MECHATRONIKA prowadzonego na Akademii Górniczo-Hutniczej im. Stanisława Staszica w Krakowie.

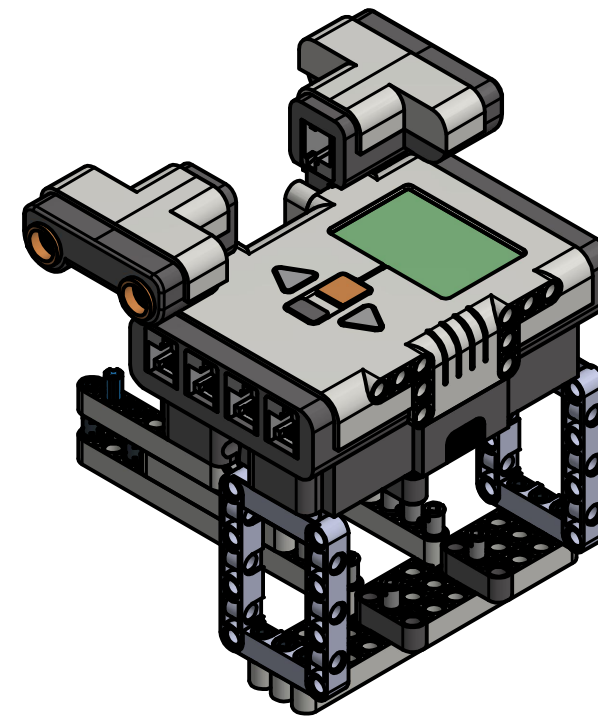
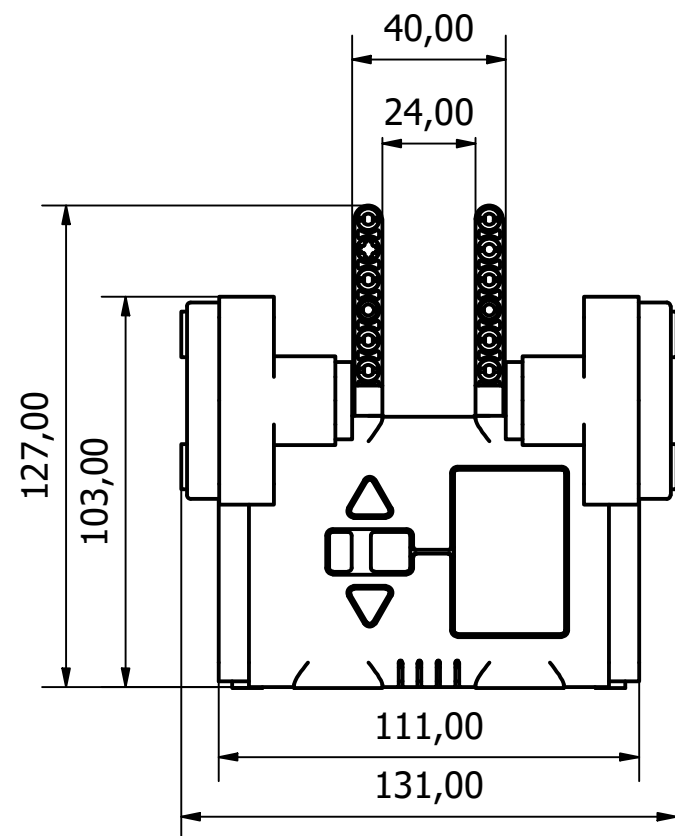
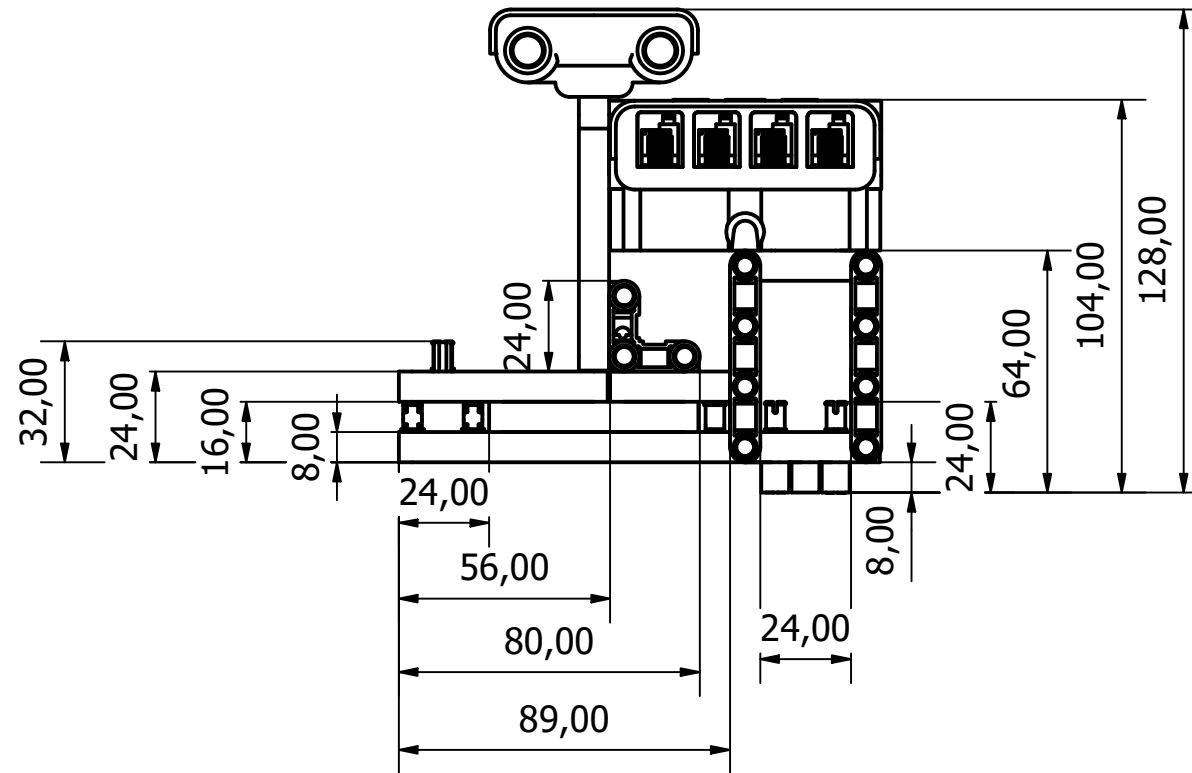
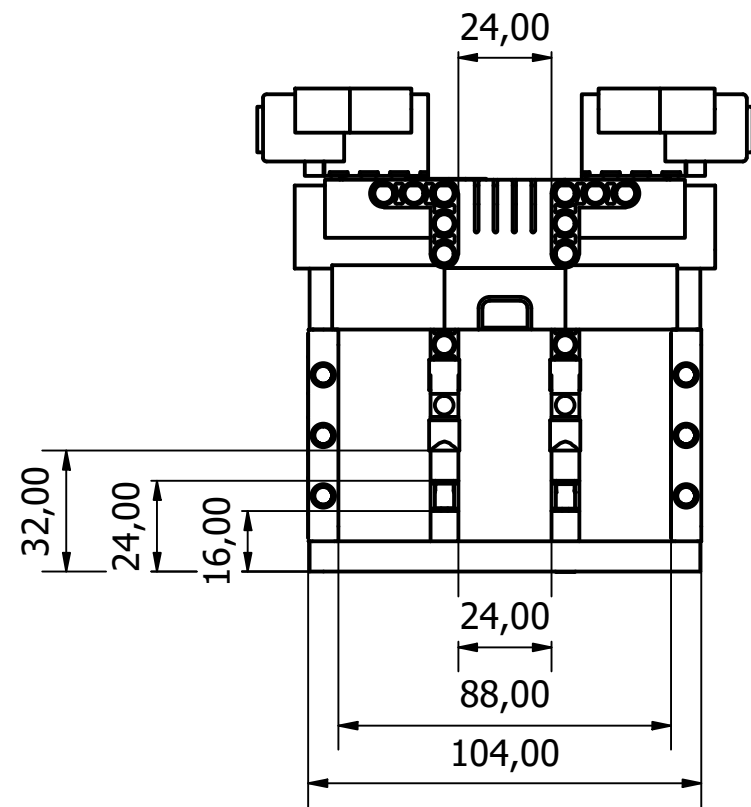


Projekt wykonali::

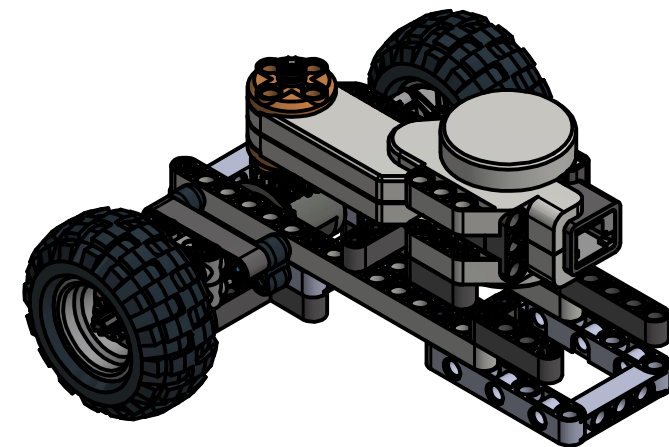
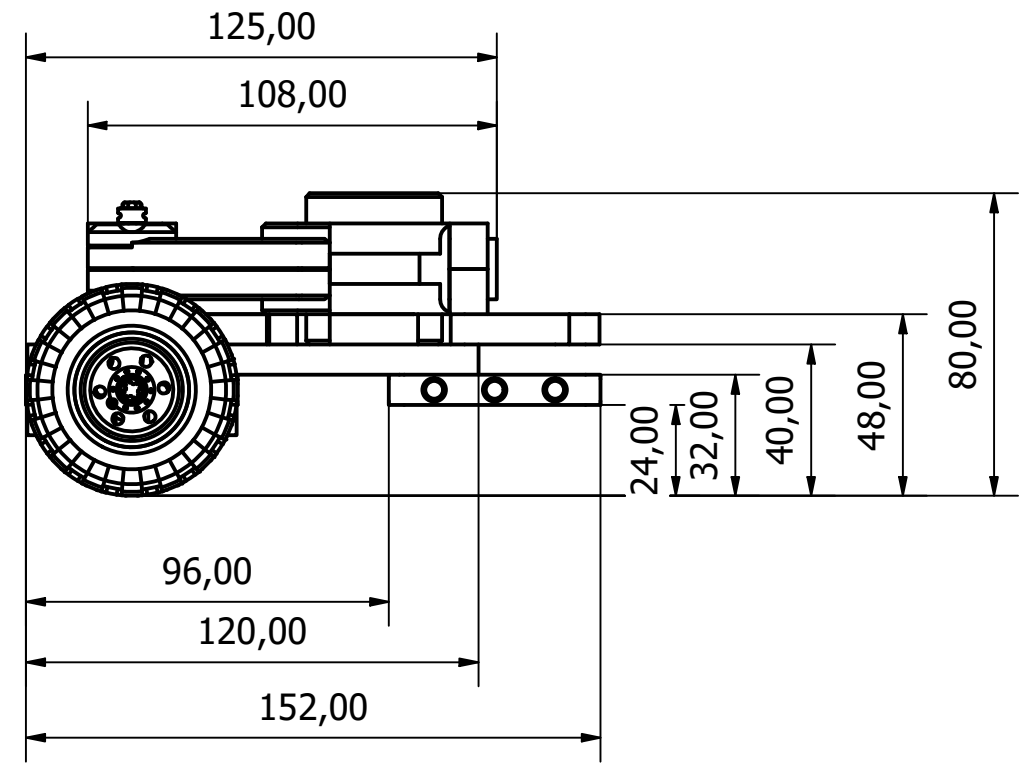
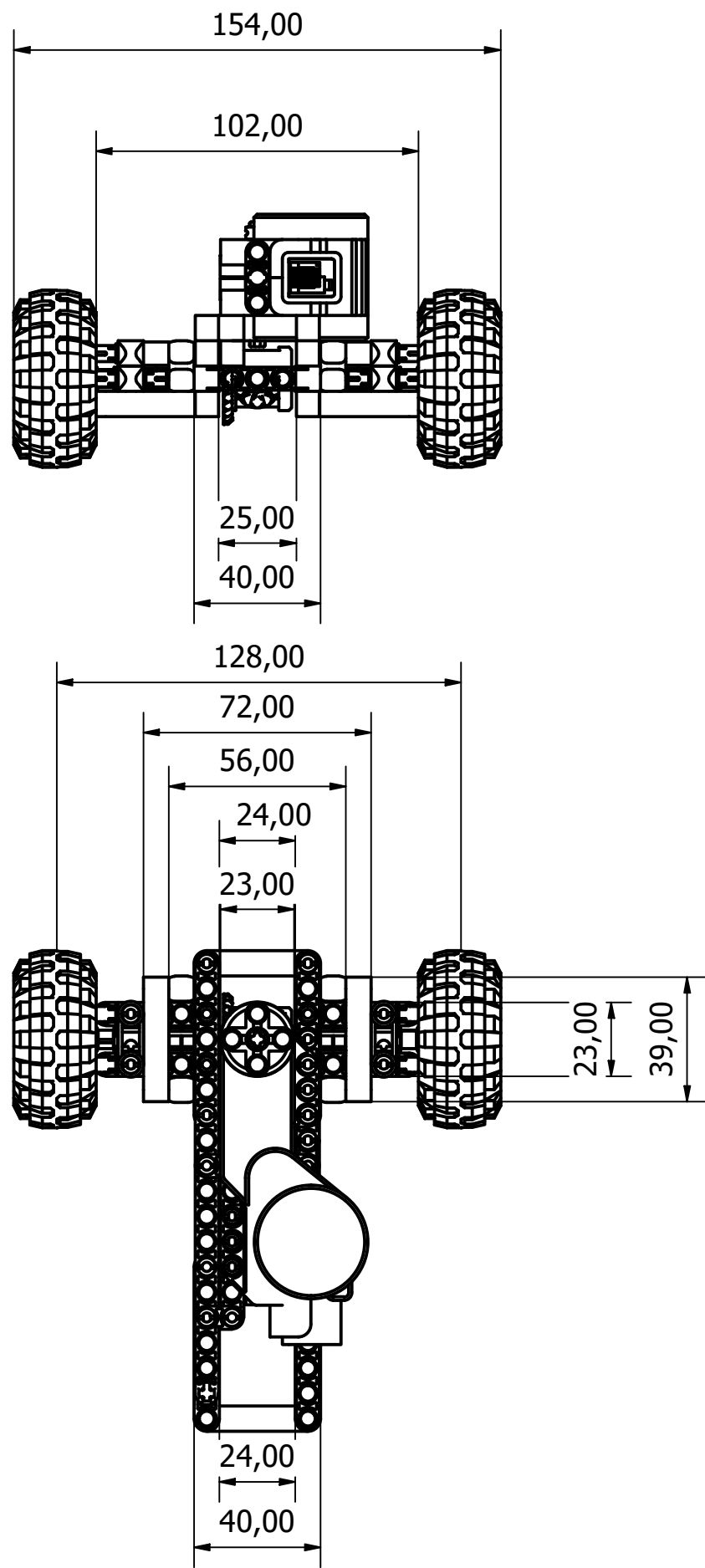
1. Zając M.
2. Szopa J.
3. Rzepka J.
4. Wojtas D.
5. Rudny K.
6. Wójcik K.
7. Tuptoński J.
8. Trojanowski M.
9. Podgórski W.
10. Susło D.
11. Szuba W.



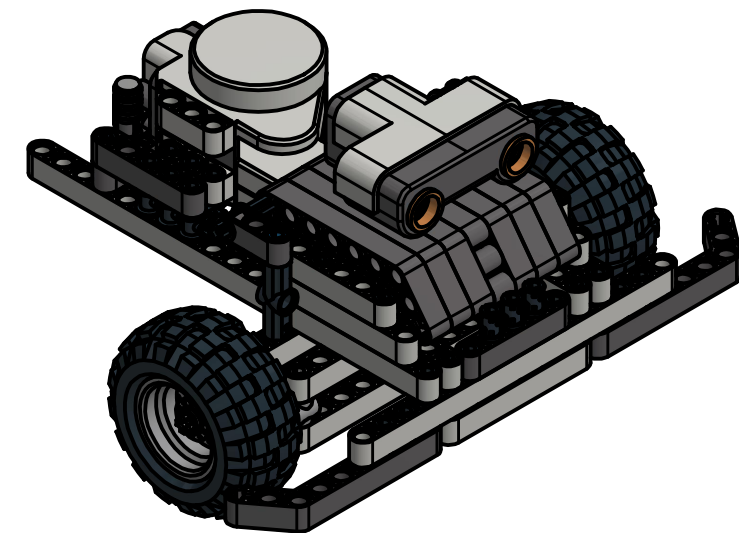
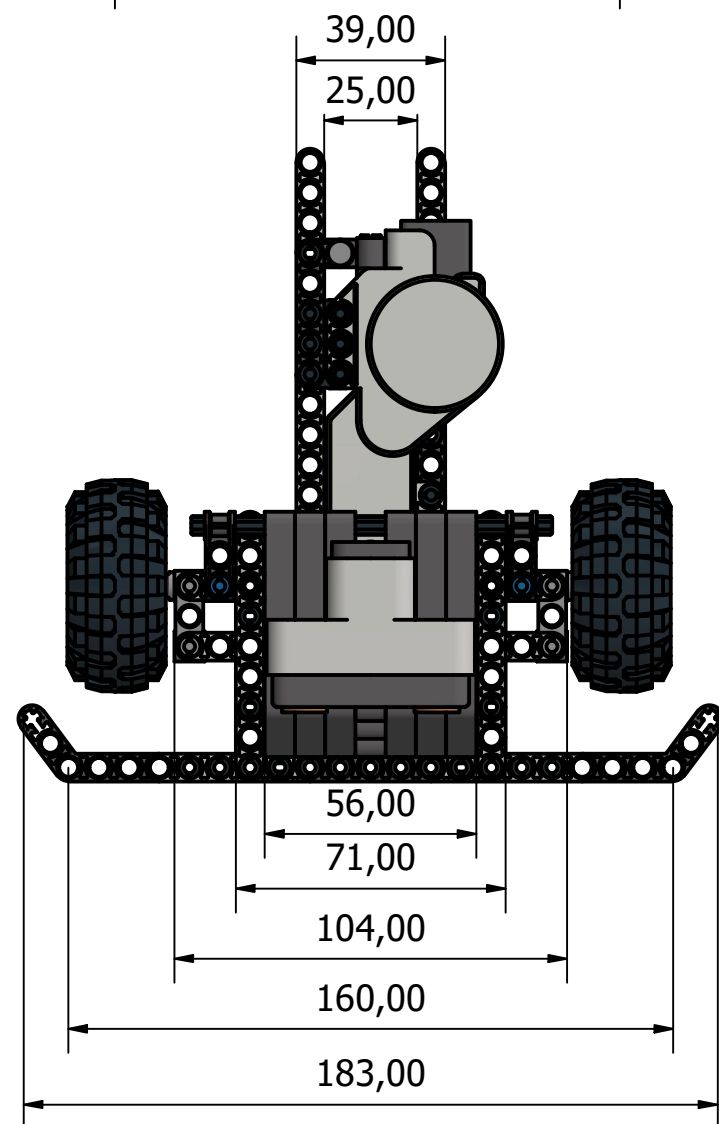
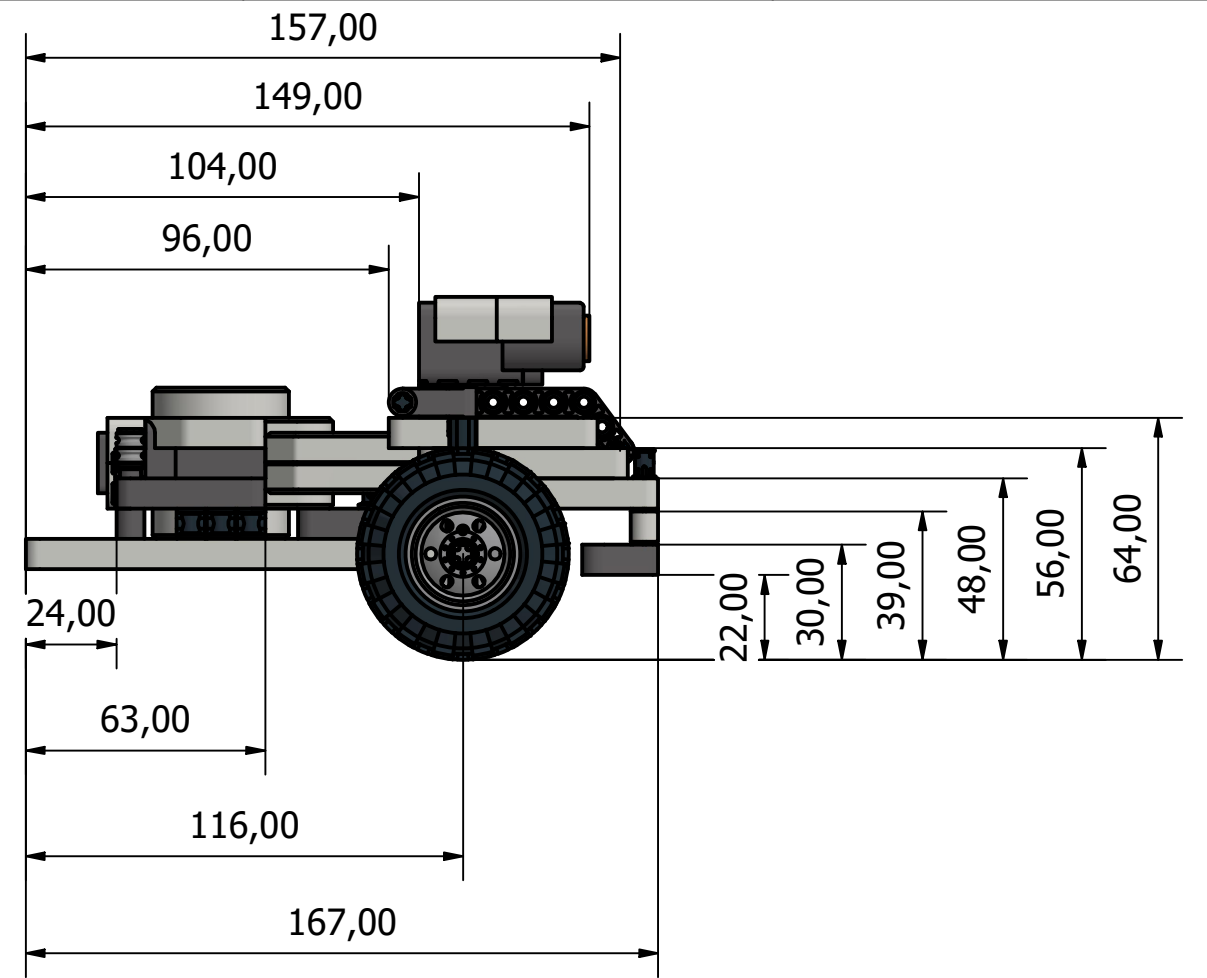
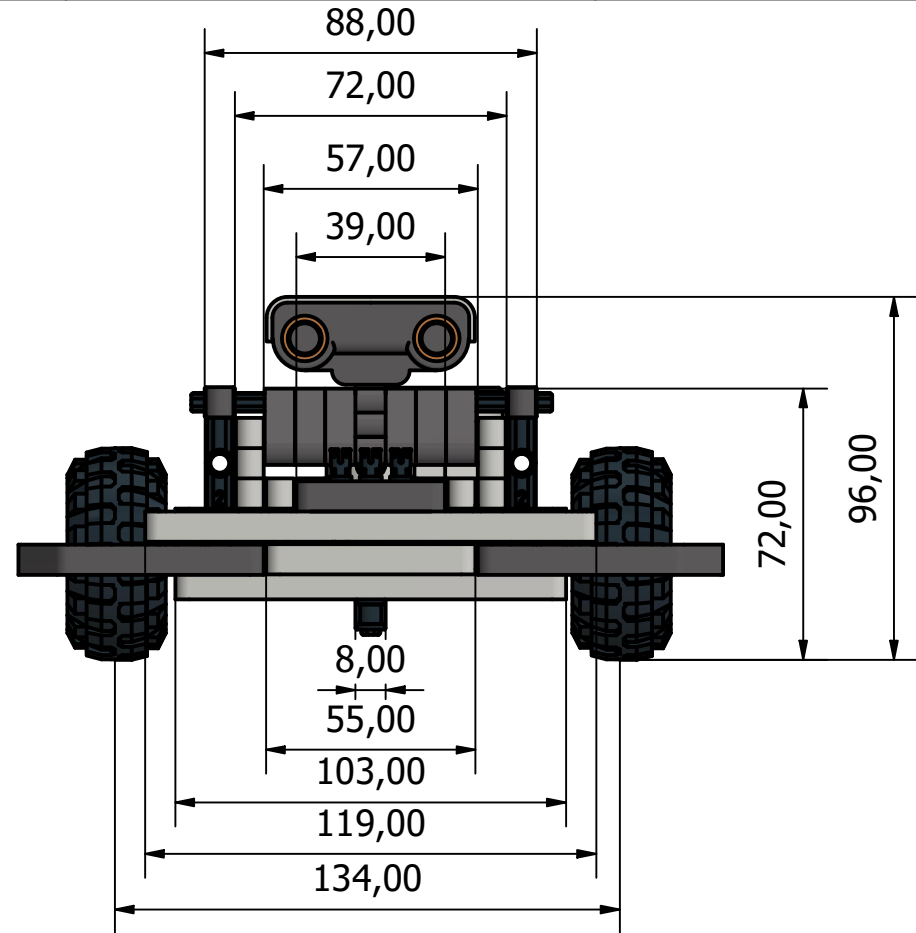
LISTA CZĘŚCI			
POZYCJA	ILOŚĆ	NUMER CZĘŚCI	OPIS
1	1	ŁĄCZNIK (środek)	
2	1	STEROWANIE (przód)	
3	1	NAPĘD (tył)	
Zaprojektowany przez	Sprawdzony przez	Zatwierdzony przez	Data
			Wydanie
			Arkusze
			1 / 1



Zaprojektowany przez	Sprawdzony przez	Zatwierdzony przez	Data		Data	
			ŁĄCZNIK (środek)			
			Wydanie	Arkusz		
			1	1 / 1		



Zaprojektowany przez	Sprawdzony przez	Zatwierdzony przez	Data		Data	
		NAPĘD (tył)		Wydanie	Arkusze	
				1	1 / 1	



Zaprojektowany przez	Sprawdzony przez	Zatwierdzony przez	Data	Data	
			STEROWANIE (przód)		
			Wydanie	Arkusz	
			1	1 / 1	