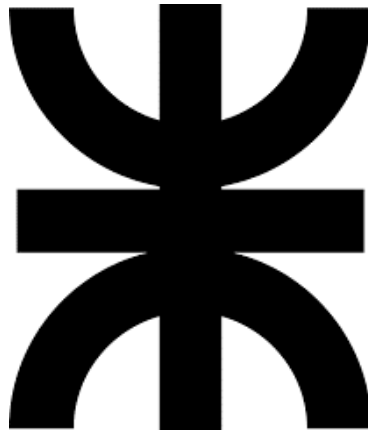


UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA NACIONAL
FACULTAD REGIONAL CÓRDOBA

INGENIERÍA ELECTRÓNICA



INFORMATICA II

Brazo Robotico tri axial

TRABAJO PRACTICO GRUPO N°2

DOCENTES Herencia,
Martinez.

COMISIÓN 2R2

ALUMNOS Giorgis Ezequiel, 91661,

Córdoba, 31 de agosto de 2022

CONTENIDO

1. Resumen	3
2. Introducción	3
3. Desarrollo	3
3.1. Descripción general	3
3.2. Hardware	3
3.3. Software Microcontrolador	3
3.3.1. Estructura de archivos	3
3.3.2. Make	3
3.3.3. Directivas de preprocesador	3
3.3.4. Función Main	3
3.3.5. UART	3
3.3.6. Gcode	3
3.3.7. Control de motores	3
3.3.8. Control de servo	3
3.4. Software PC	3
4. Conclusiones	3
4.0.1. Estructura de archivos	3
4.0.2. Make	3
4.0.3. GUI	3
4.0.4. Directivas de preprocesador	3
4.0.5. Función Main	3
4.0.6. UART	3
5. Referencias	3

1. Resumen

2. Introducción

3. Desarrollo

3.1. Descripción general

3.2. Hardware

3.3. Software Microcontrolador

3.3.1. Estructura de archivos

3.3.2. Make

3.3.3. Directivas de preprocesador

3.3.4. Función Main

3.3.5. UART

3.3.6. Gcode

3.3.7. Control de motores

3.3.8. Control de servo

3.4. Software PC

4. Conclusiones

4.0.1. Estructura de archivos

4.0.2. Make

4.0.3. GUI

4.0.4. Directivas de preprocesador

4.0.5. Función Main

4.0.6. Comunicación Serial

5. Referencias

- [1] Atmel Corporation. *Atmega328P 8-bit AVR Microcontroller with 32K Bytes In-System Programmable Flash*, 2015.
- [2] P.J. Deitel H.M. Deitel. *Como programar en C/C++*. Prentice Hall Hispanoamericana, S.A., second edition, 1995.
- [3] Paul D. Smith Richard M. Stallman, Roland McGrath. *GNU Make Manual*. Free Software Foundation, 0.75 edition, 2020.

- [4] Bjarne Stroustrup. *The C++ Programming Language*. Pearson Education, Inc., fourth edition, 2013.