

/home/mrtaichi/Documents
/Codigos/SeminarioRobotica
/RoboCiencias/Legs.cpp

```
graph TD; A["/home/mrtaichi/Documents  
/Codigos/SeminarioRobotica  
/RoboCiencias/Legs.cpp"] --> B[Legs.h]; A --> C[Arduino.h]; A --> D[Servo.h]; B --> D;
```

Legs.h

Arduino.h

Servo.h