

Jesuús Miasel Reséndiz Cruz

A01706166sa

Descripción del proyecto en general:

Proyecto que simula el movimiento de un brazo robotico de 4 ejes, tiene la opcion de guardar posiciones para guardar hasta 3 tipos de cajas que se encuentran en diferentes espacios tridimensionales por cada tipo de caja Por ser un abance se entrega de forma simulada con la terminal de la computadora, posteriormente se entregará en un sketch de arduino (usando hardware) que será controlado de manera inhalambrica por medio de una interfaz gráfica manipulada desde un smarphone.

