Mario Stefano Papetti Funes

Control de un brazo robótico de 3 grados de libertad más el deflector final controlado por un STM32F103C8T6 también conocido cómo “BluePill”, con tres modos de funcionamiento gestionados desde el ordenador.

Brazo Robótico co “BluePill”

UNIVERSIDAD NACIONAL DE CUYO Facultad de Ingeniería Microcontroladores y Electrónica de Potencia

Profesores: Enrique Iriarte

Ayudante JTP: Martín

Alumno: Mario Stefano Papetti Funes

Legajo: 11807

Contenido

[Objetivo 2](#_Toc144147108)

[Estado del Arte 2](#_Toc144147109)

[Desarrollo 2](#_Toc144147110)

[Resultados 2](#_Toc144147111)

[Conclusiones 3](#_Toc144147112)

[Referencias y Bibliografía 3](#_Toc144147113)

# Introducción

Asdasdasdas

Asda

As

Da

S

D

Asd

# Objetivo

sadasdasdsdasdasd

# Estado del Arte

sadasdasdsdasdasd

# Desarrollo

sadasdasdsdasdasd

# Resultados

sadasdasdsdasdasd

# Conclusiones

sadasdasdsdasdasd

# Referencias y Bibliografía

sadasdasdsdasdasd