

Desarrollo de un controlador de bajo costo para las articulaciones de 2 brazos robóticos del Laboratorio T-119 CIM del Campus Central de la Universidad Rafael Landívar

Elaborado por: Fernando Gómez y Emilio Guzmán

Ubicación: <https://github.com/fgomez1211/Personal/tree/main/MIR/Proyecto%20de%20Graduaci%C3%B3n>

CODIGO DEL MICROCONTROLADOR

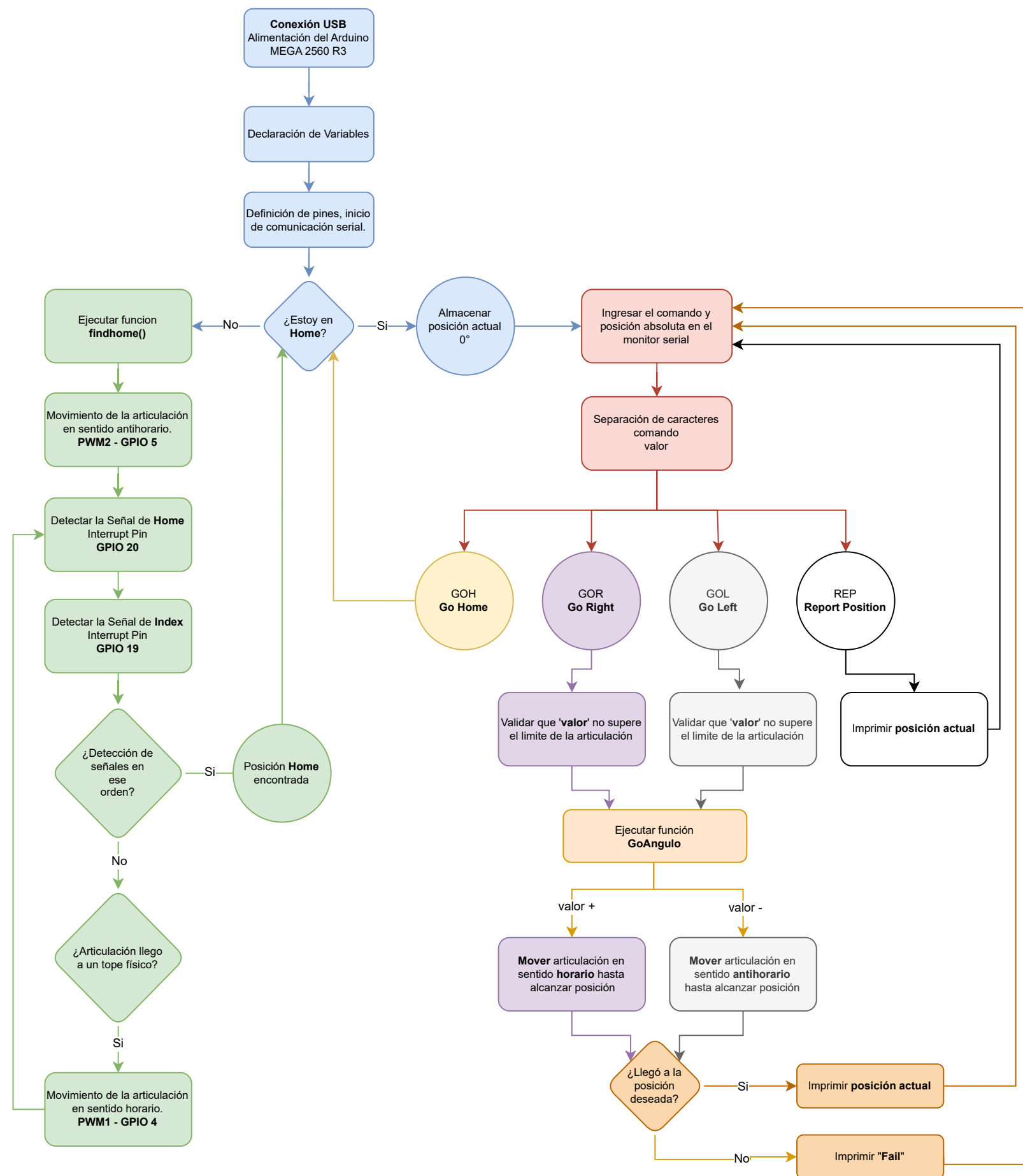


DIAGRAMA DE CONEXIONES COMPONENTES ELECTRONICOS

