

# MANO ROBÓTICA

(MARÍA PALMA SÁNCHEZ)

El objetivo de este proyecto es la creación de una mano robótica que simule los movimientos que realice la mano que porte un guante con sensores de flexión.

Esta mano robótica tendrá la opción de simular los movimientos, o bien realizar una secuencia fija que debemos de haber introducido anteriormente en la programación del microcontrolador. Esto lo controlaremos mediante unos interruptores y unos pulsadores, que además nos permitirán iniciar o finalizar el programa.

