



MiniGolfer

Arnau Altimira Rubio

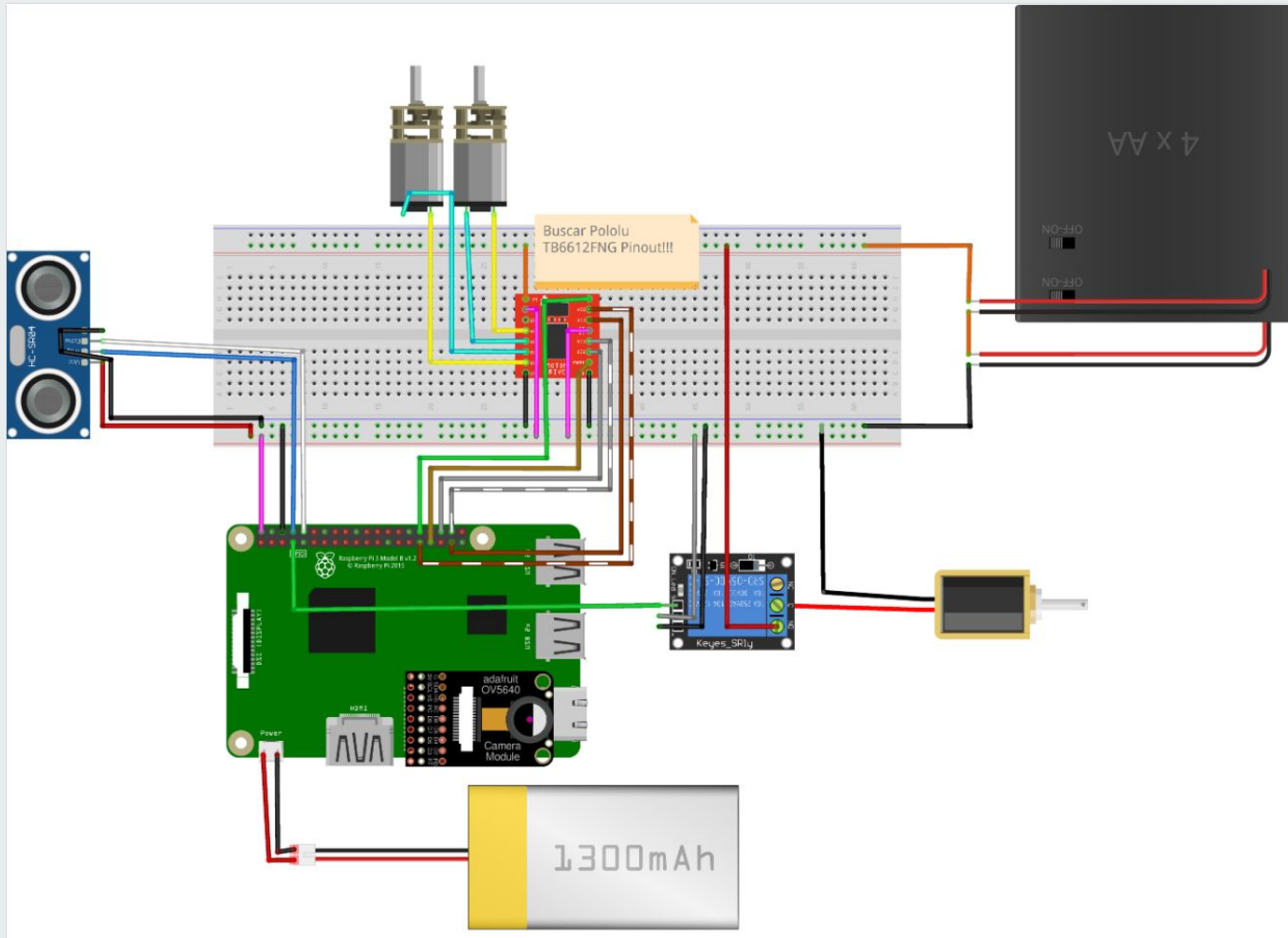
Bernat Brustenga Garriga

Wenpeng Ji

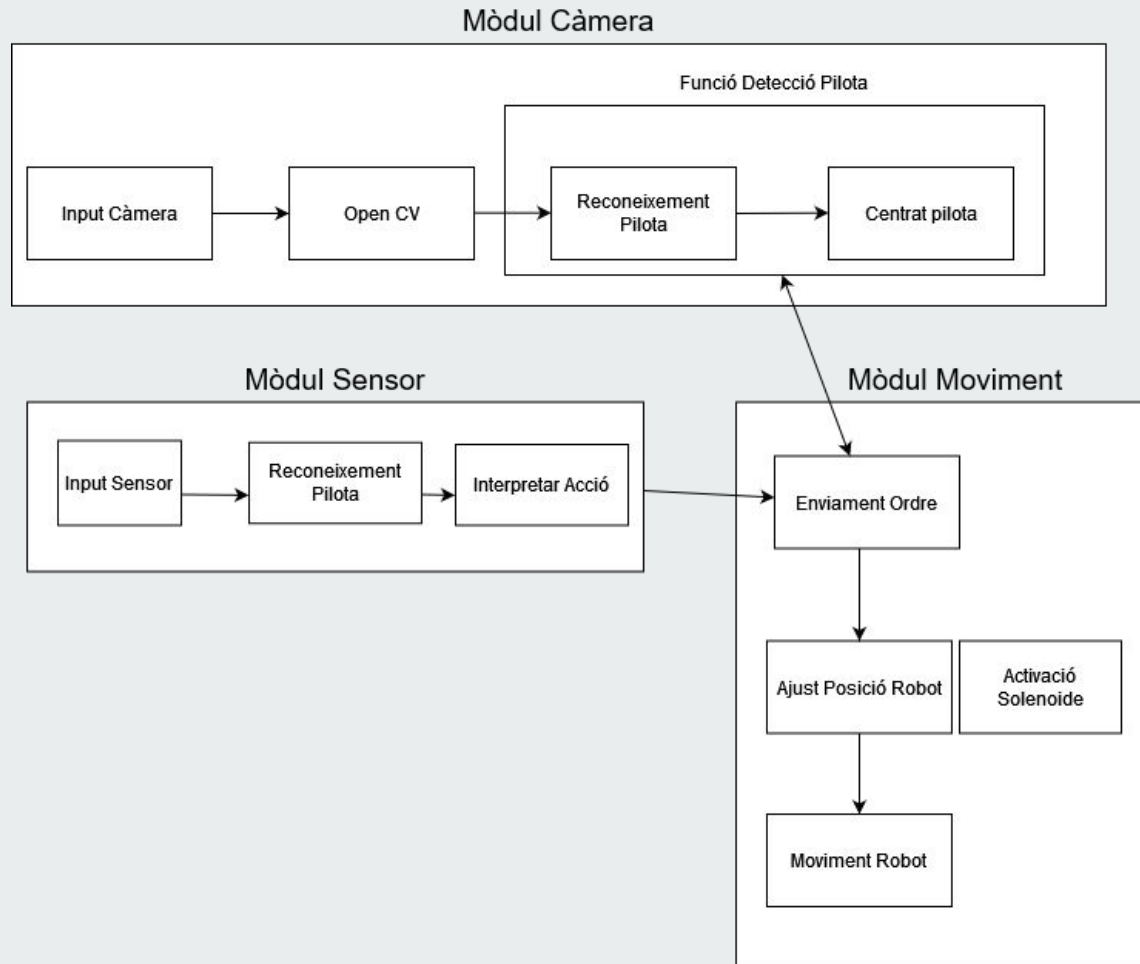
Joaquim Calavera Madaula

Un robot capaç de jugar al
minigolf de forma autònoma

1.Arquitectura hardware



2.Arquitectura software





3. Algorísmica

1-Moviment rotatori -> Buscar Pilota

2-Pilota trobada -> Centrar la pilota amb la pala

3-Aproximació a la pilota -> sensor detecta pilota prop de la pala

4-Activació del solenoide per a golpear la pilota

Fotos, Video i Git



<https://github.com/ArnauAlti/ProjecteRobtica/tree/main>