

Abschluss-Ausarbeitung  
für das Modul **Elektronik für Lehrämter** zu dem Projekt:

# **ARoPra**

Arduino **R**oboter mit **P**rüfungs**A**ngst

Ein selbstbalancierender  
Zweibein-Roboter basierend auf  
der Arduino-Platform

vorgelegt von  
**Cornelius Brütt**  
MatNr: 1161780  
Mail: stu231310@mail.uni-kiel.de

Seminarleitung: Prof. Dr. Dietmar Block

Kiel, am 05. Oktober 2023

## **Inhaltsverzeichnis**

### **1 Kurzvorstellung**

### **2 Motivation**

### **3 Details**

#### **3.1 Aufbau Schaltung**

#### **3.2 Aufbau Software**

#### **3.3 Erläuterung der Funktionsweise**

### **4 Ausblick**