

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-Plattform

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