

**本科毕业设计（论文）**

题 目 两轮自平衡机器人小车研究

学院名称 物理与电子信息学院

专业名称 电子信息科学与技术

年级班级 电科1303班

学生姓名 姚帅

指导教师 王国东

2017年 5 月

摘要：两轮自平衡小车具有体积小、结构简单、运动灵活的特点，适用于狭小盒危险的工作空间，在安防和军事上有广泛的应用前景。两轮自平衡小车是一种两轮左右平衡布置的，像传统倒立摆一样，本身是一种自然不稳定体，其动力学方程

目录与标题：

前言：

正文：

结论：

致谢：

参考文献：