1. PID 제어 기초 조사

2. 예시 작품 찾기 & 제작 기획

3. 제작

\*진행 방식\*

-조사하는 경우

조사를 스터디 날에 조사를 함.   
보고서 작성은 다음 스터디 전까지 합니다.   
보고서는 공유 드라이버에 스터디 인원이 함께 작성합니다.

-제작

보고서에 작성된 내용을 기반으로 제작을 함  
제작은 무조건 만나서 해야하고 그날 만든 내용은 깃허브에 코드와 회의록 또는 변경사항 올림

Pid 제어

시소 만들기

벨런싱 제어 로봇(2륜): 무선 조작 or 라인 트레이싱 기능 추가

파이썬 사물인식

2차원 공 균형잡기

시소

필요 부품:

**목차**

1. **결론 및 토의 실험 목적**
2. **실험 이론**
3. **실험 순서 및 방법**
4. **실험 장비**
5. **실험 순서 및 방법**
6. **실험 결과 및 방법**
7. **고찰**
8. **결론**
9. **참고 문헌 및 출처**
10. **실험 목적**

아두이노를 이용하여 균형 제어 시소를 만들고, PID 제어에 대한 기초 실습을 한다.

1. **원리**
2. **실험 기구 및 장치**
3. **실험 장비**

아두이노(우노), 초음파 센서, 탁구공, 폼보드(시소 장치), 서보 모터(mg996r), Li ion battery(3.7V) (또는 6v전원 장치), 2구 전원 장치(4구 사용시 컨버터 필요), 빵판, 케이블

! 성대 가면 편하게 할 수 있을 거임.

1. **실험 순서 및 방법**

1) 시소 장치 제작

2) 코드 ㅈㄴ찾기

1. **실험 결과 및 분석**
2. **고찰**
3. **결론**
4. **참고 문서**

**<https://kocoafab.cc/make/view/419>**