

Proyecto: Robot equilibrista

Luis José Marín Monge
Juan Vargas Fernandez

I. DESCRIPCIÓN DEL PROYECTO

Es un robot que se apoya en dos ruedas y se mantiene en equilibrio.

Este tiene dos modos en el cual en uno se mantiene en equilibrio de manera estática y si recibe una fuerza externa deberá moverse para compensarla.

En el otro modo deberá mantenerse en equilibrio pero siguiendo una línea.

II. REQUERIMIENTOS

- Crear la maqueta del robot.
- Controlar dos motores que sean capaces de mover las ruedas.
- Detectar la inclinación del robot.
- Detectar la línea.
- Seguir la línea.