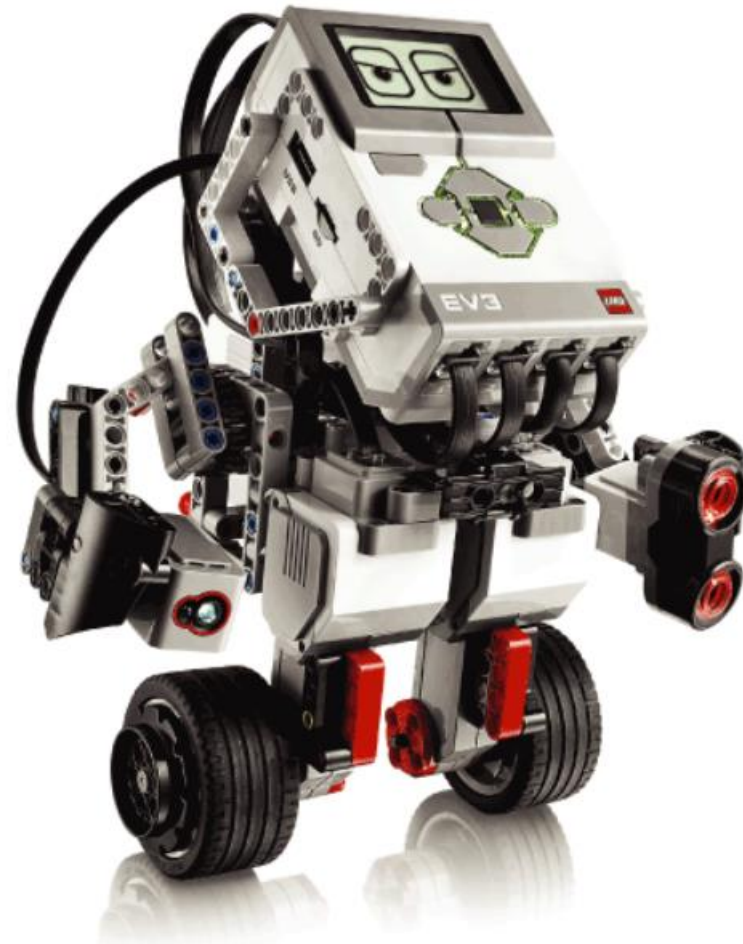
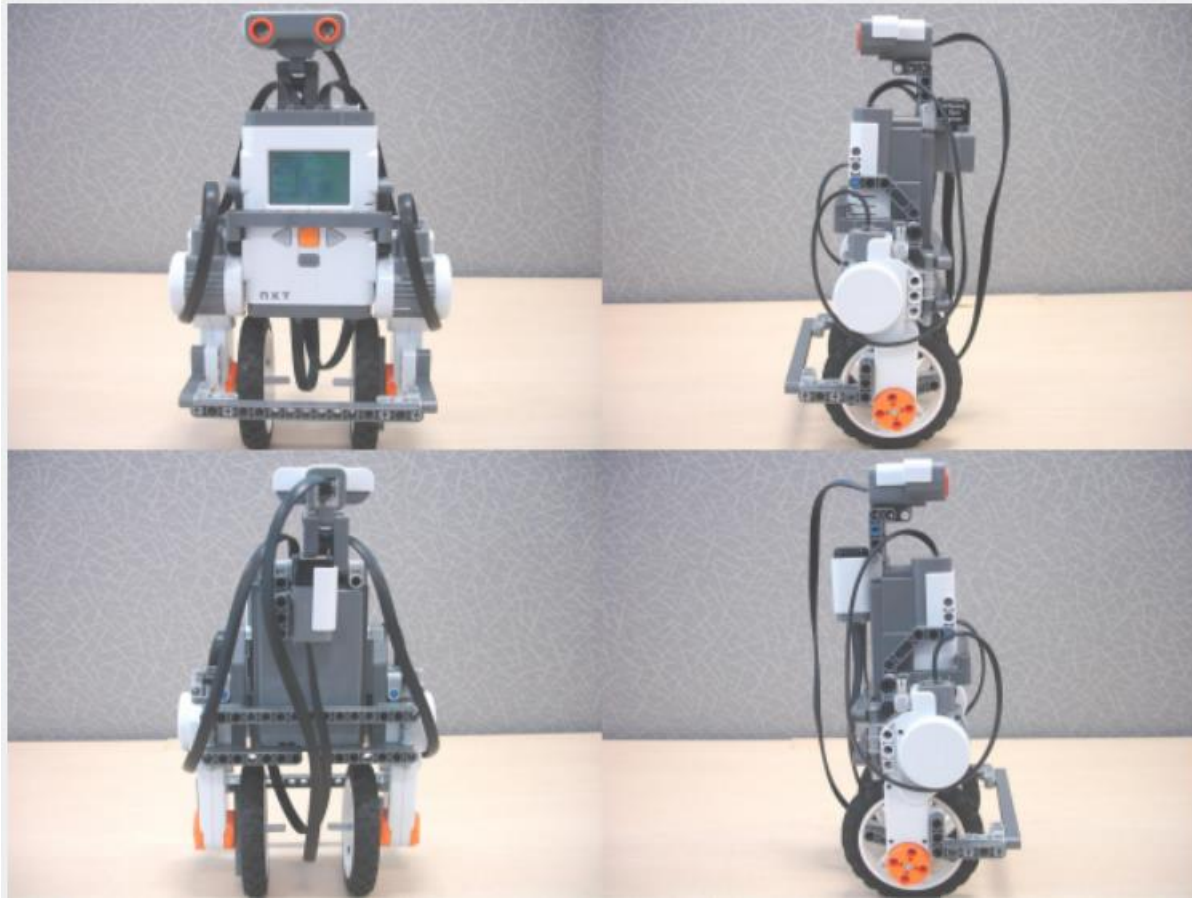


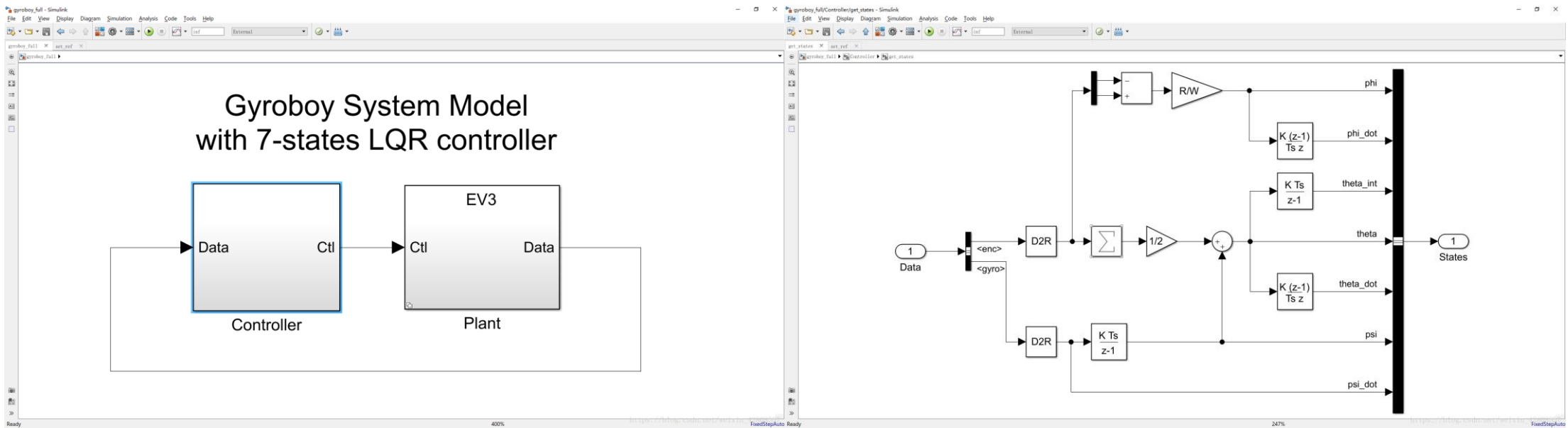
LEGO 自平衡车

NXT、EV3

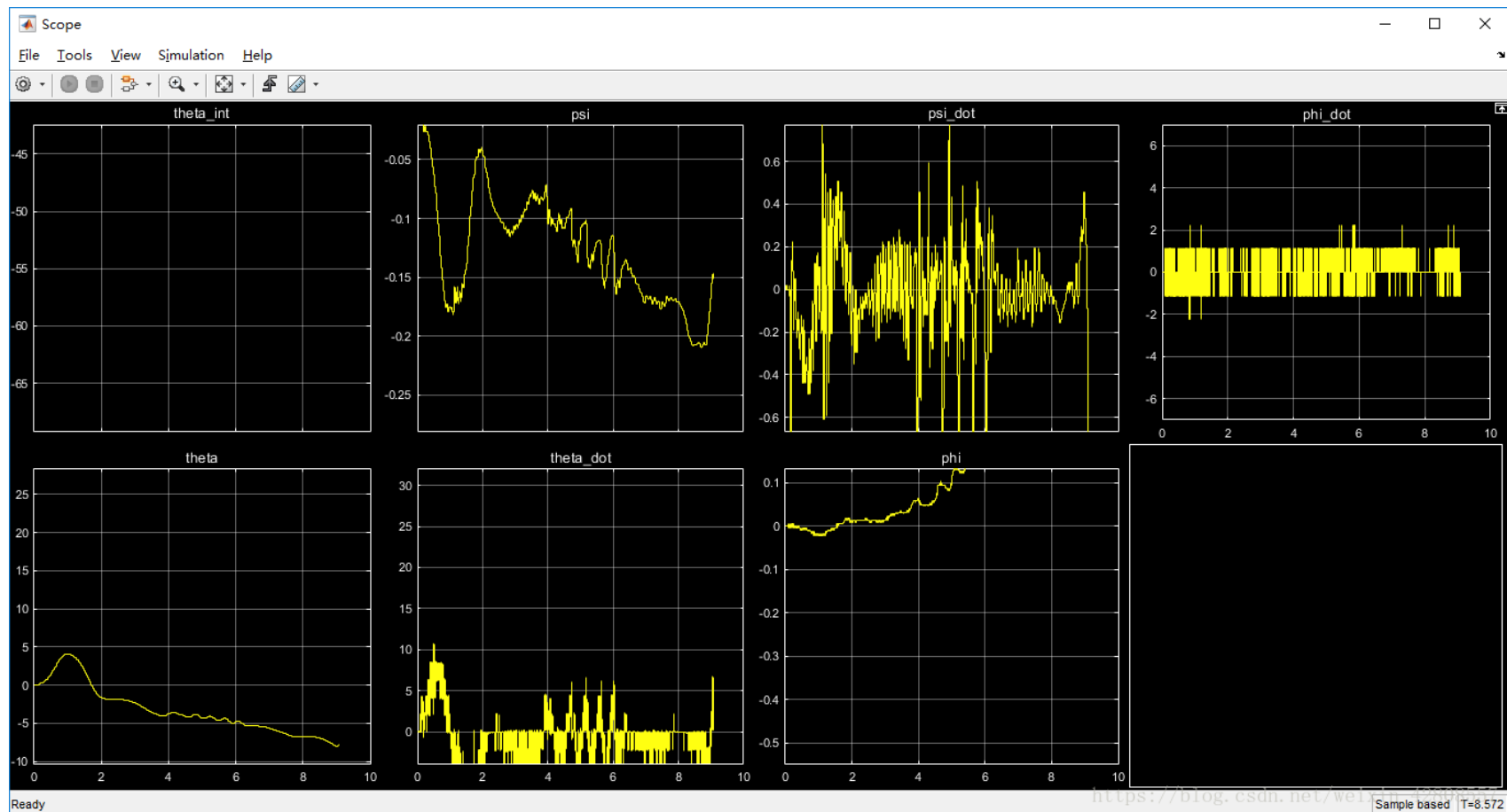


使用Simulink模块

基于乐高两轮自平衡机器人具有**开发周期短**的优势，采用最先进的**基于模型设计方法**（Model-based design），采用的唯一开发语言为**Matlab语言**，开发环境是基于Matlab官网提供的Simulink Ecrobot 模块，**图形化编程界面**大大降低程序开发的复杂度，并且提供三维模型仿真平台，可以验证设计算法的正确性和可靠性，通过仿真后便可**自动生成C代码**，通过Matlab下载到乐高机器人控制器NXT中，最终完成两轮自平衡机器人设计。



仿真



视频&简单教程

- http://www.56.com/u52/v_MTUxNjEwNjY1.html (视频)
- https://blog.csdn.net/weixin_42808557/article/details/81231807
- <http://robot.ecovacs.cn/thread-91783-1-1.html> (教程_说的不是很清楚)
- <https://icloud.qd.sdu.edu.cn:7777/#/home/groupdoc/MindstormsEV3>