

Robot valjak – Faza 1  
Nikola Ristanovic

Motivacija. Vremenom sve veći broj ljudi je zainteresovan za inverted pendulum robote i iako dobra i impresivna ideja, za balansiranje robota potrebna je upotreba složene matematike, algoritama, itd... I onda je došla ideja, zašto inverted pendulum? I još bolje zašto ne držati sve komponente unutar konstrukcije? Ovakvim pristupom bi se mogao napraviti jeftin i jednostavan "robot" koji ne mora biti mnogo precizan.

Reference. Iako nisam uspeo da nađem ništa slično ovom projektu, slične metode koriste Sferni robot kao i neki sistemi koji se kreću promenom svog težišta [youtube.com/watch?v=wM5NHC97JBw](https://www.youtube.com/watch?v=wM5NHC97JBw)