

Self-balancing Robot

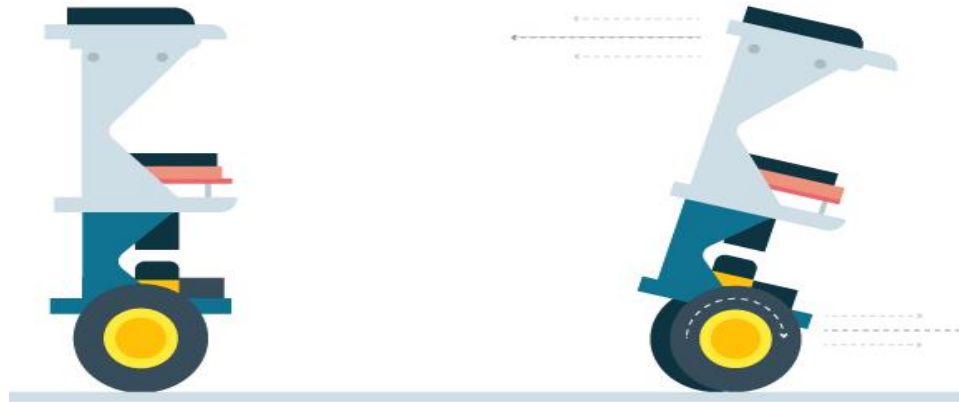


Sommaire

- Résumé du projet
- Rappel avancement du projet
- Problème PID
- Point sur le planning
- Conclusion

Résumé du projet

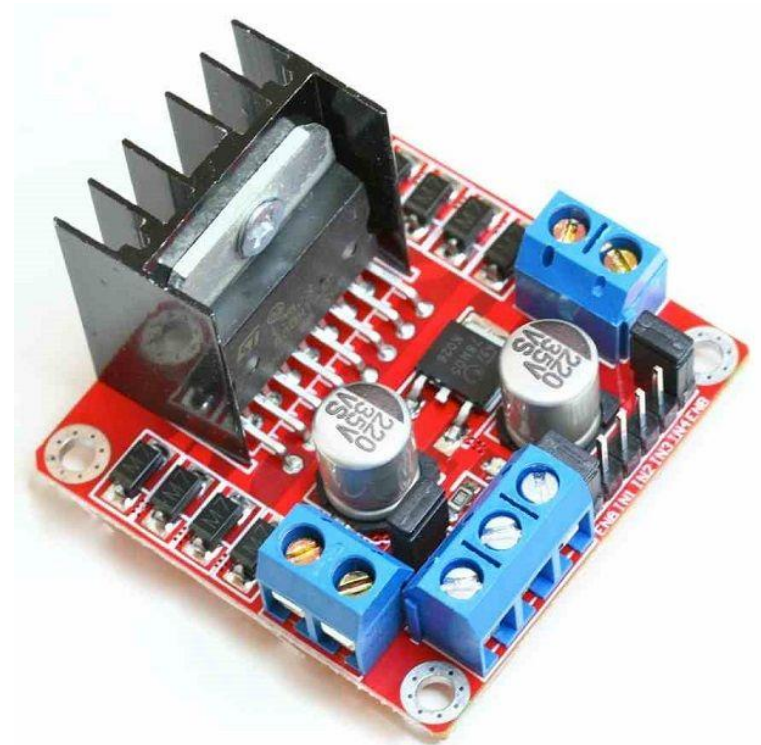
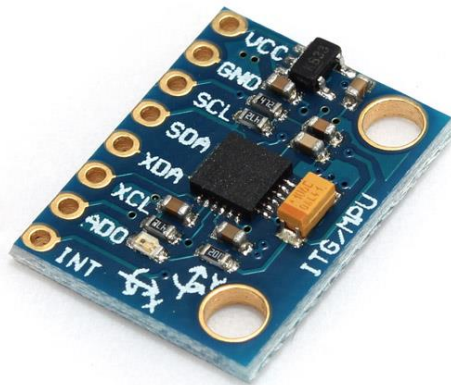
-Robot qui tient tout seul



Déplacement via Bluetooth


Rappel de l'avancement du projet

- Prise en main du matériel
- Code
- Châssis
- Mise en commun accéléromètre et moteurs



Rappel de l'avancement du projet

19 Février : moteur, code 

19 Février : l'accéléromètre, code 

12 Mars : moteur + accéléromètre combinés 

12 Mars : construction le châssis 

26 Mars : robot complet en équilibre 

16 Avril : contrôle du robot à distance 

Problème PID

- Qu'est ce qu'un PID ?
- Code internet
- Code écrit nous même

Point sur le planning

19 Février : moteur, code ✓

19 Février : l'accéléromètre, code ✓

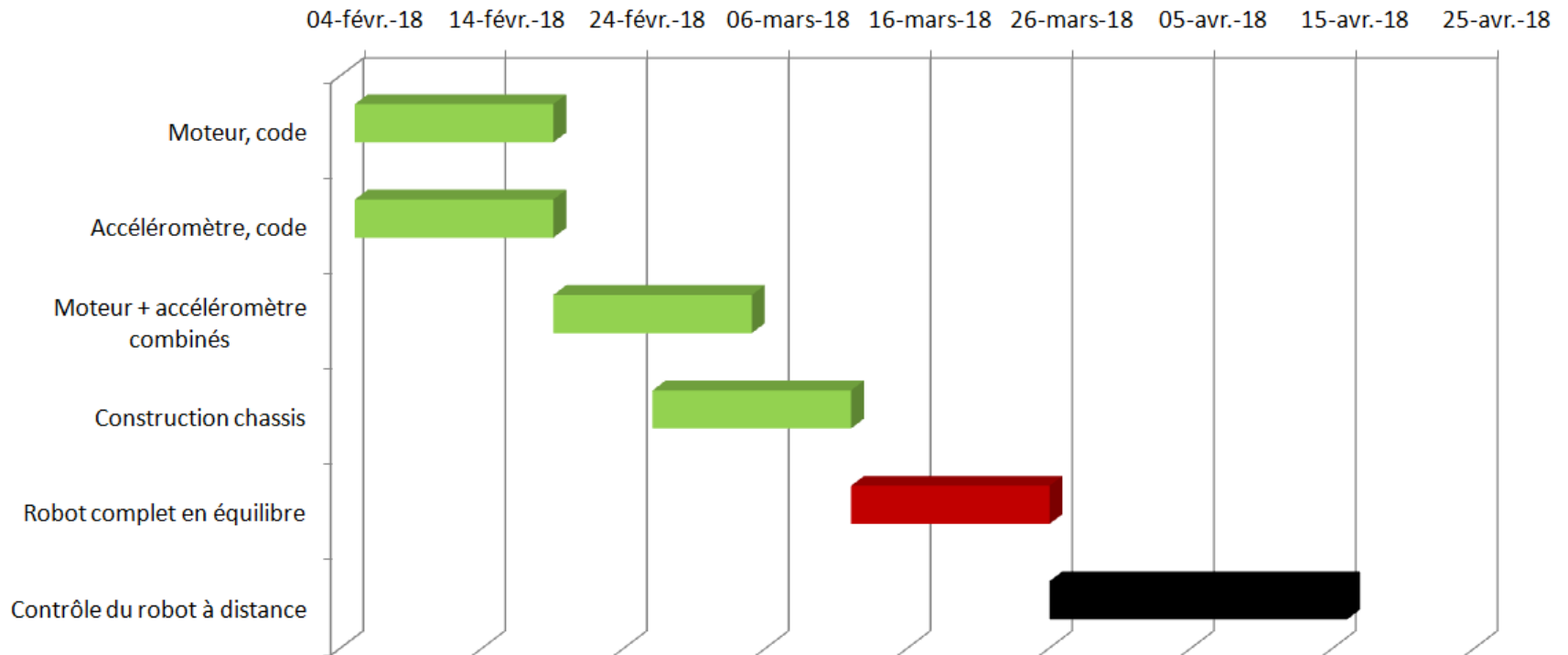
12 Mars : moteur + accéléromètre combinés ✓

12 Mars : construction le châssis ✓

30 Avril : robot complet en équilibre ✗

15 Mai : contrôle du robot à distance ✗

Point sur le planning



Conclusion

- Problème PID
- Contrôle à distance non réalisé
- Premier vrai projet personnel enrichissant