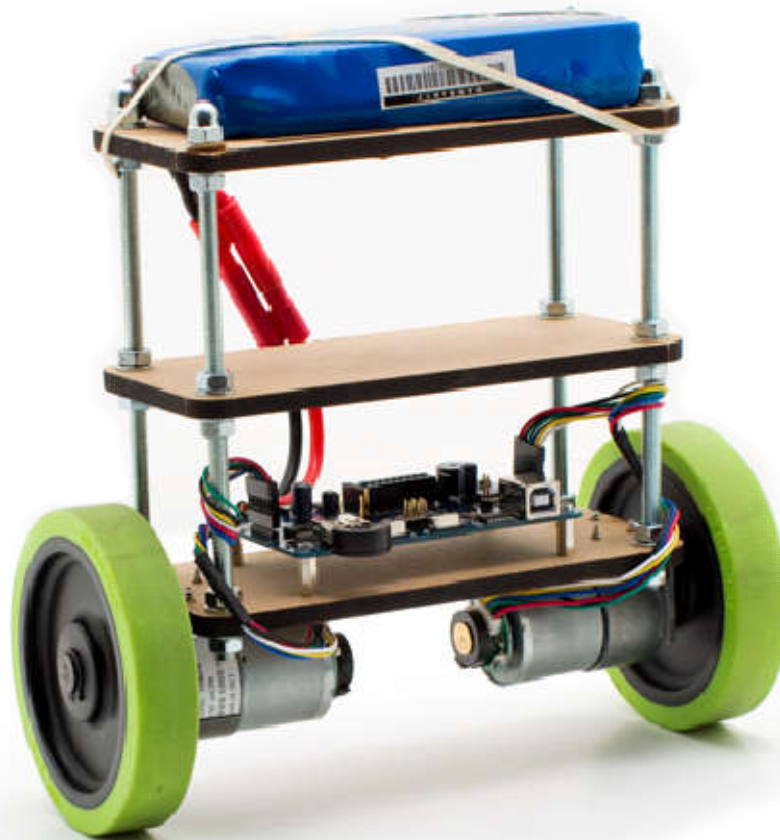


Self-balancing Robot



Sommaire

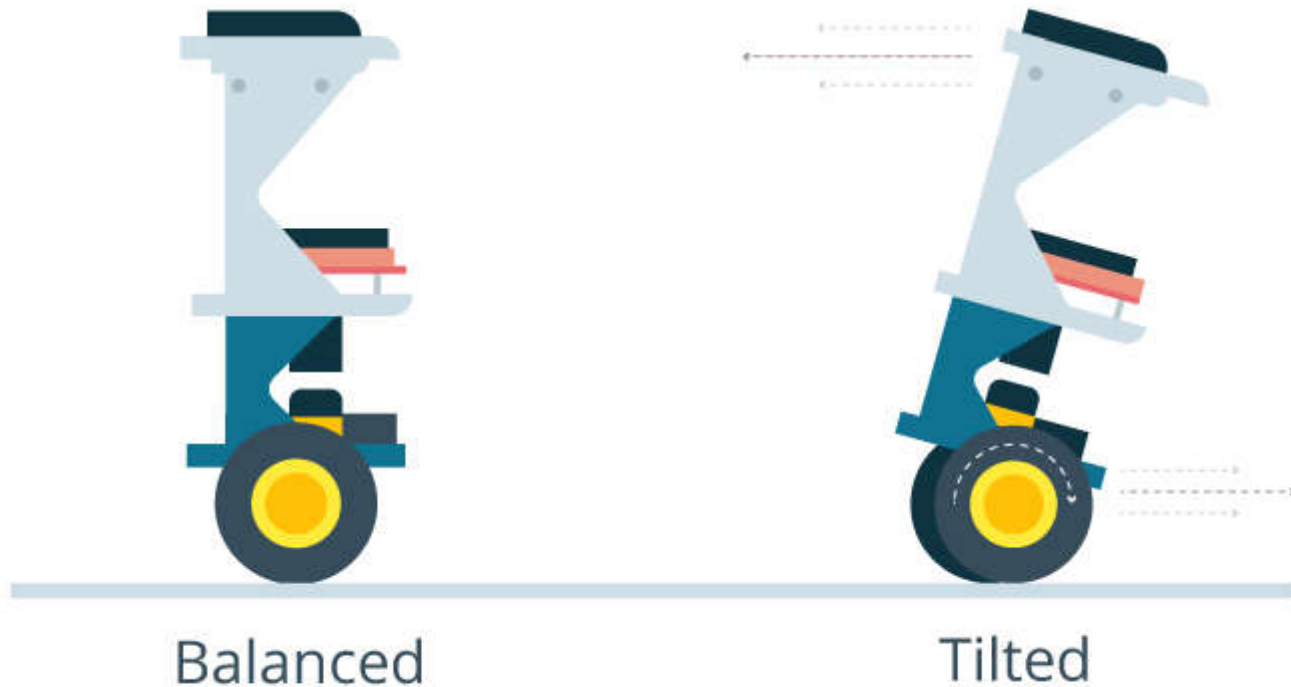
- Motivations, Objectifs
- Fonctionnement
- Matériel, utilisation
- Planning
- Conclusion, perspectives

Motivations, objectifs

- Réaliser un projet personnel
- Robot stable
- Contrôle à distance

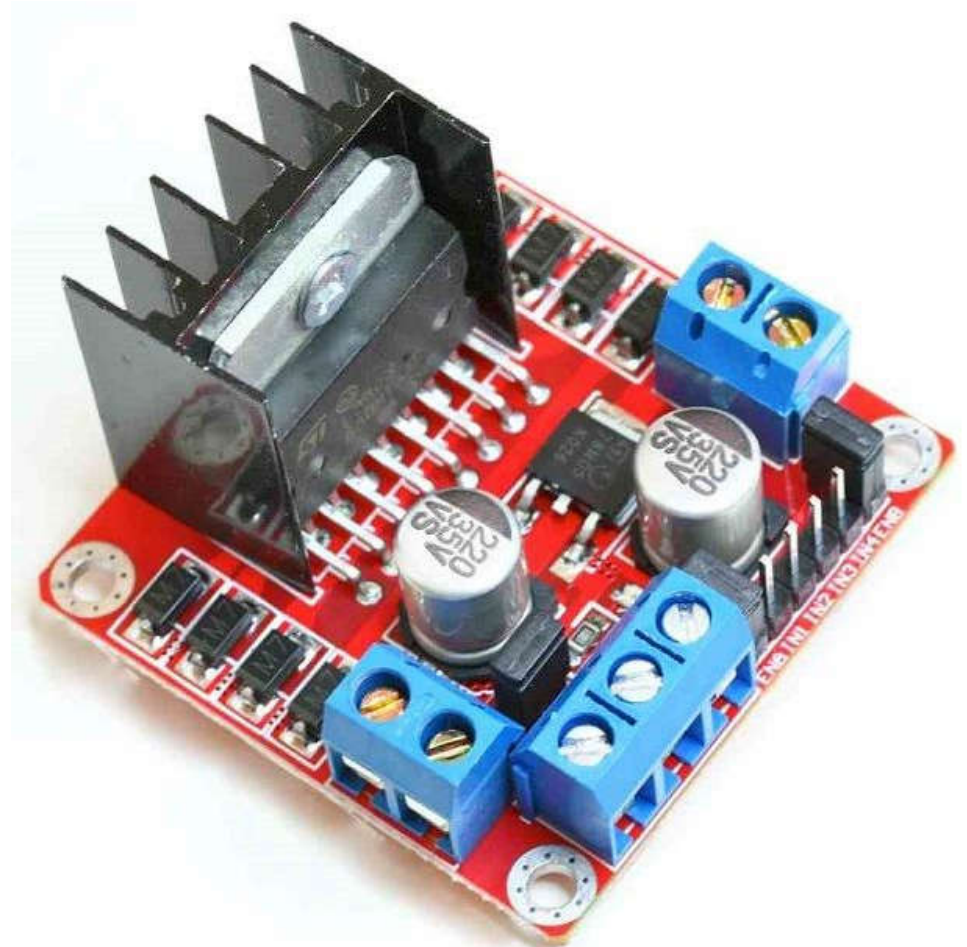
Fonctionnement

Sense tilt and drive wheels to make robot erect



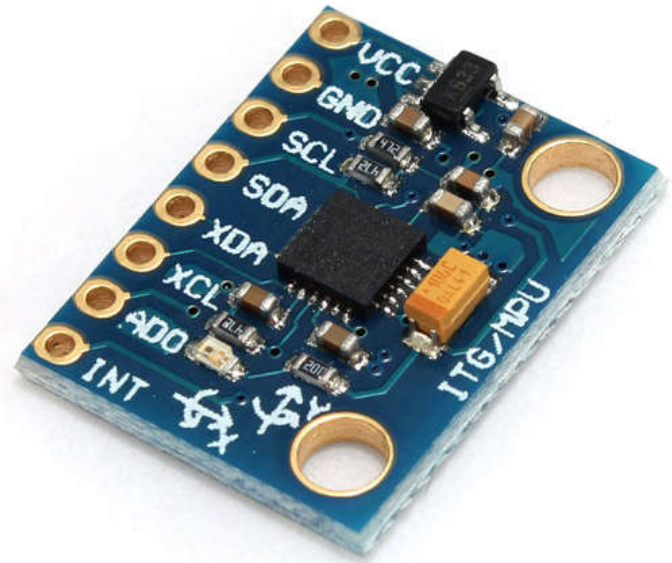
Matériel et utilisation

- 2 moteurs
- 1 motor driver



Matériel et utilisation

- 1 bouton ON/OFF
- Piles rechargeables
- 1 accéléromètre/ Gyroscope



Planning

19 Février : moteur, code

19 Février : l'accéléromètre, code

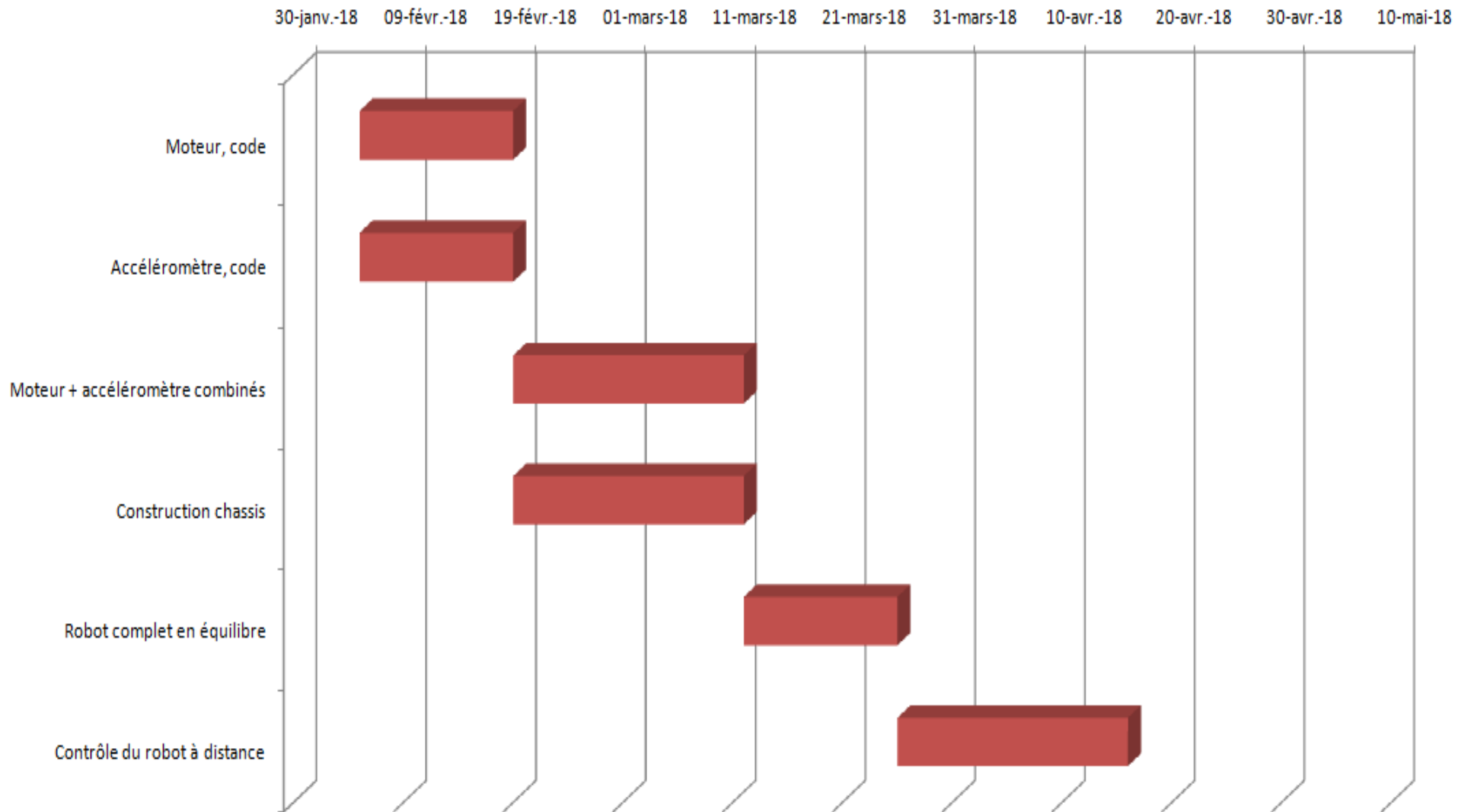
12 Mars : moteur + accéléromètre combinés

12 Mars : construction le châssis

26 Mars : robot complet en équilibre

16 Avril : contrôle du robot à distance

Planning



Conclusion, perspectives

- Bonne mise en route
- Projet intéressant en perspective
- Utilisation à des fins domestiques