Lời mở đầu

Mục lục:

Chương 1: Tổng quan về robot hai bánh tự cân bằng(~10 trang)

+Giới thiệu chương

+Thế nào là robot hai bánh tự cân bằng

+Ứng dụng của robot hai bánh tự cân bằng

+Nhiệm vụ đồ án và phương pháp thiết kế

+KL chương

CHương 2: Lý thuyết về robot hai bánh tự cân bằng(~20 trang)

+Giới thiệu chương

+Lý thuyết về động lực học của robot

+Lý thuyết về thuật toán điều khiển PID

+Lý thuyết về xử lý tín hiệu cảm biến (lọc bổ phụ- complementary filter & lọc thích nghi Kalman)

+Lý thuyết về động cơ DC

+Kết luận chương

Chương 3: Thiết kế, thi công robot hai bánh tự cân bằng (~15 trang)

+Giới thiệu chương

+Yêu cầu thiết kế

+Sơ đồ nguyên lý

+Thiết kế cơ khí

+Lưu đồ chương trình chính

+Kết quả đạt được

+Kết luận chương