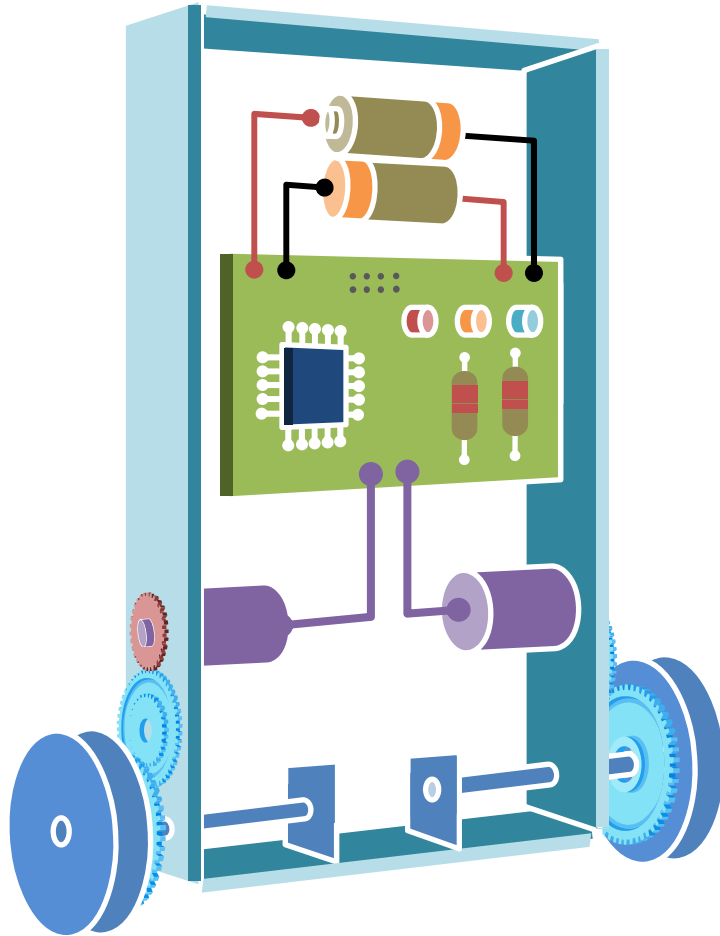


二輪型倒立振り子ロボットの開発



二輪型倒立振り子ロボットは、制御を加えないと転んでしまいます。

そこで、この不安定な二輪型倒立振り子ロボットを開発し、運動、制御方法を考え、うまく立たせることを目指します。

□ 主な課題

- 二輪型倒立振り子ロボットの設計
- H-Bridge回路によるモータの駆動
- 運動方程式の導出
- 現代制御理論を用いた制御系設計

⋮