



ugr | Universidad
de Granada



Propuesta de Trabajo Fin de Grado en Ingeniería Electrónica Industrial

Tutor/a: Pedro García Fernández

Departamento: Electrónica y Tecnología de Computadores

Cotutor/a:

Departamento:

Título: Diseño e implementación de un robot autobalanceado mediante hardware libre con monitorización inalámbrica.

Estudiante:

Breve descripción del trabajo a desarrollar por el estudiante:

El presente trabajo consiste en el desarrollo e implementación en PCB de un pequeño robot basado en Arduino, capaz de autobalancearse manteniendo el equilibrio sobre sus dos ruedas. La información del ángulo que forma el robot con respecto al suelo se conseguirá mediante un giroscopio. Para poder monitorizar variables del robot se añadirá un módulo bluetooth que nos permitirá controlarlo para desplazarlo mediante un determinado recorrido.

Granada, 29 de mayo de 2017

Firma tutor/es

Firma estudiante