



Cover page

Project title: Balanduino

Academic Year: 2017/2018

Group Members: Nadeen Kalboneh

Department Name: Computer Engineering.

Nardeen Mabrouk

Supervisor Name: Dr. Raed Al-Qadi



Project's Abstract:

هو عبارة عن روبوت يقف باتزان على عجلتين متوازيتين فقط، قادر على التوازن والذي يتم بواسطته MPU6050 sensor و Arduino Mega ذاتيا من خلال استخدام الحصول على زاوية الميل الحقيقية للروبوت. عندما يوشك الروبوت على السقوط يبدأ حينها الروبوت بالاندفاع في اتجاه السقوط وبالتالي يحصل التوازن.

هذا الروبوت قادر على حمل اوزان اشياء بأوزان مختلفة، والمشي بالاتجاهات الاربعة من خلال التحكم به بواسطة البلوتوث، وايضا له امكانية تخطي العوائق وبالتالي تجنب الاصطدام.