

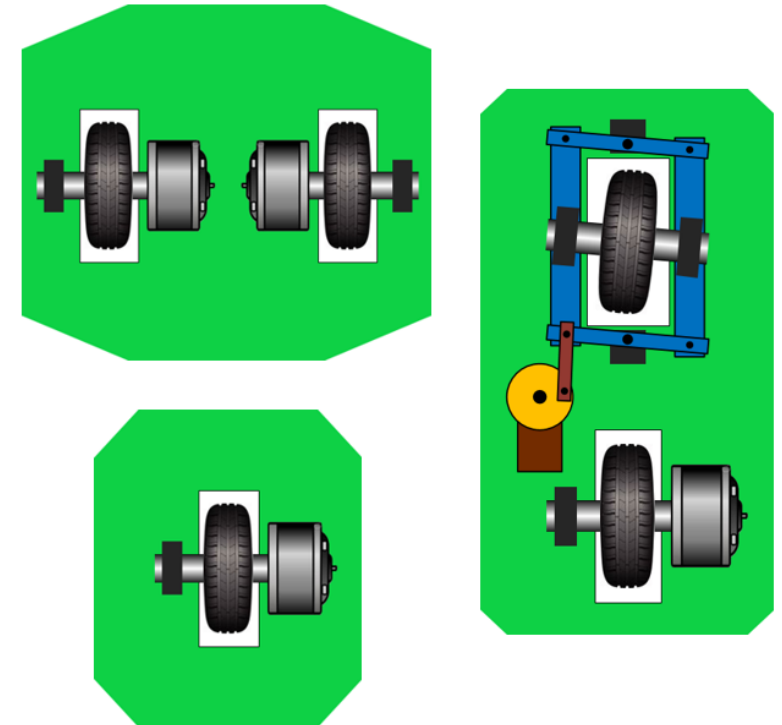
Autonome Balancefahrzeuge

Es geht um autonome Modellfahrzeuge mit einer Besonderheit:
→ Ohne aktive Regelung würden sie umkippen!

Das ergibt ein interessantes Themengebiet, mit

- Hardwareprogrammierung (mit FPGA),
- Softwareprogrammierung,
- Mechanikentwurf und -realisierung,
- Reglerentwurf,

und viel Gelegenheit zum Experimentieren.



Dieses Projekt wird unterstützt vom Förderverein der Fakultät für Informatik und Automatisierung.

Prerequisites: unterschiedlich

Type of Work: Abschlussarbeiten, Seminararbeiten und Projektarbeiten

Supervisor: Bernd Däne (bernd.daene@tu-ilmenau.de)