

前 ← → 後

無線モジュール

子機:連続

AVR 基板

個別部品
組み立て

バッテリー

LiPo 1cell:

3.7V, 1200mAh



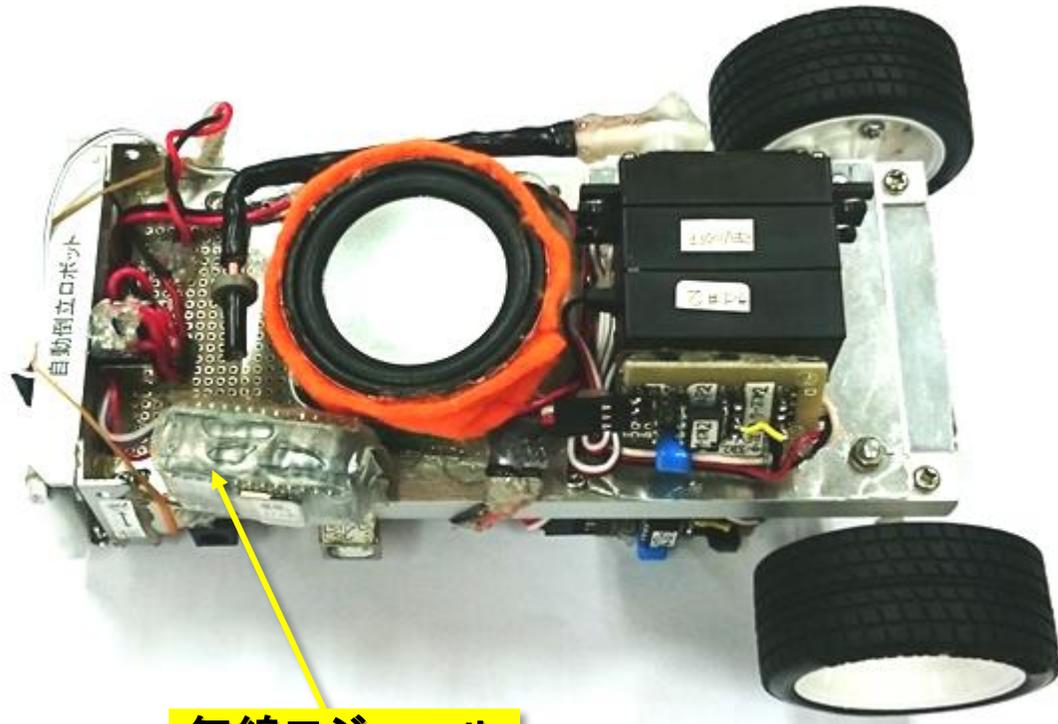
無線操縦送信機

コマンド:前、後、左、右、停止、転倒



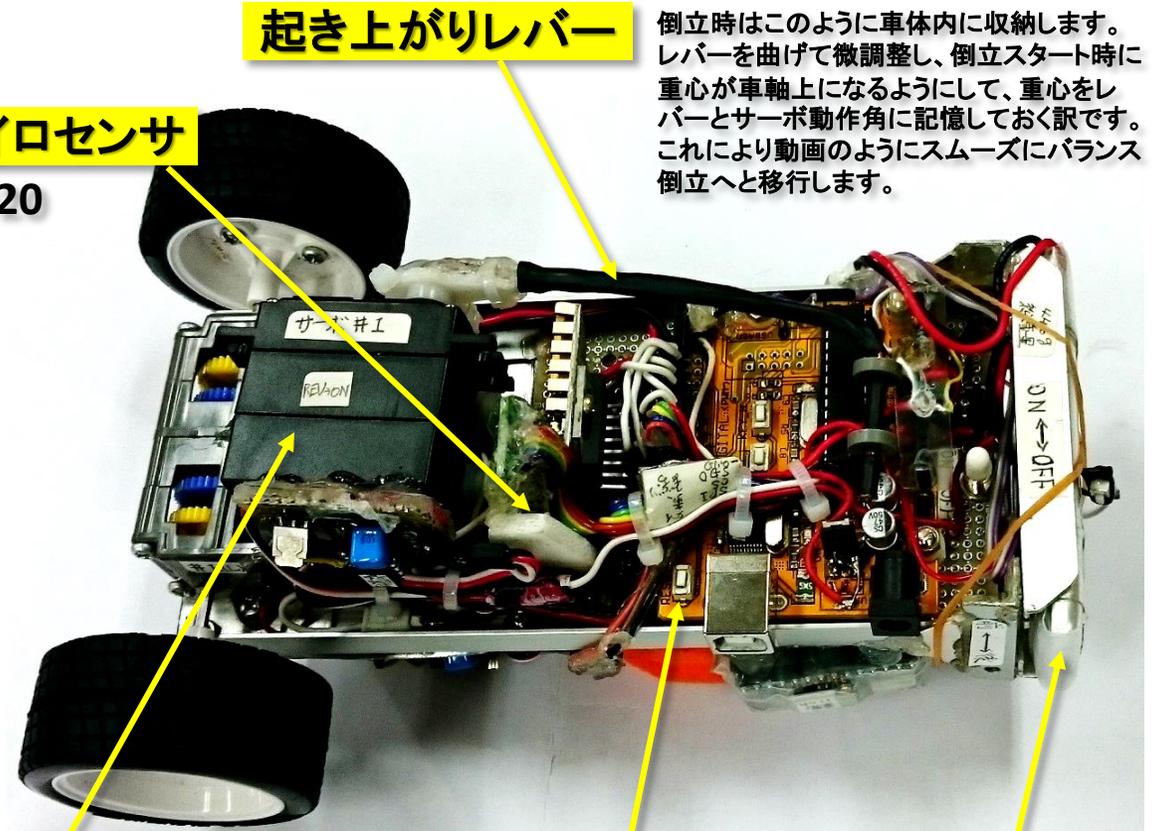
自動倒立振り子本体

裏、表面



無線モジュール
親機:連続

ジャイロセンサ
L3GD20



起き上がりレバー

倒立時はこのように車体内に収納します。レバーを曲げて微調整し、倒立スタート時に重心が車軸上になるようにして、重心をレバーとサーボ動作角に記憶しておく訳です。これにより動画のようにスムーズにバランス倒立へと移行します。

起き上がりサーボ
GWSS03T, 7.4kgcm, × 2
PIC12F1822シリアルバス化

制御マイコン
びんぼうでいいの

バッテリー
LiPo 1cell :
3.7V, 1200mAh