

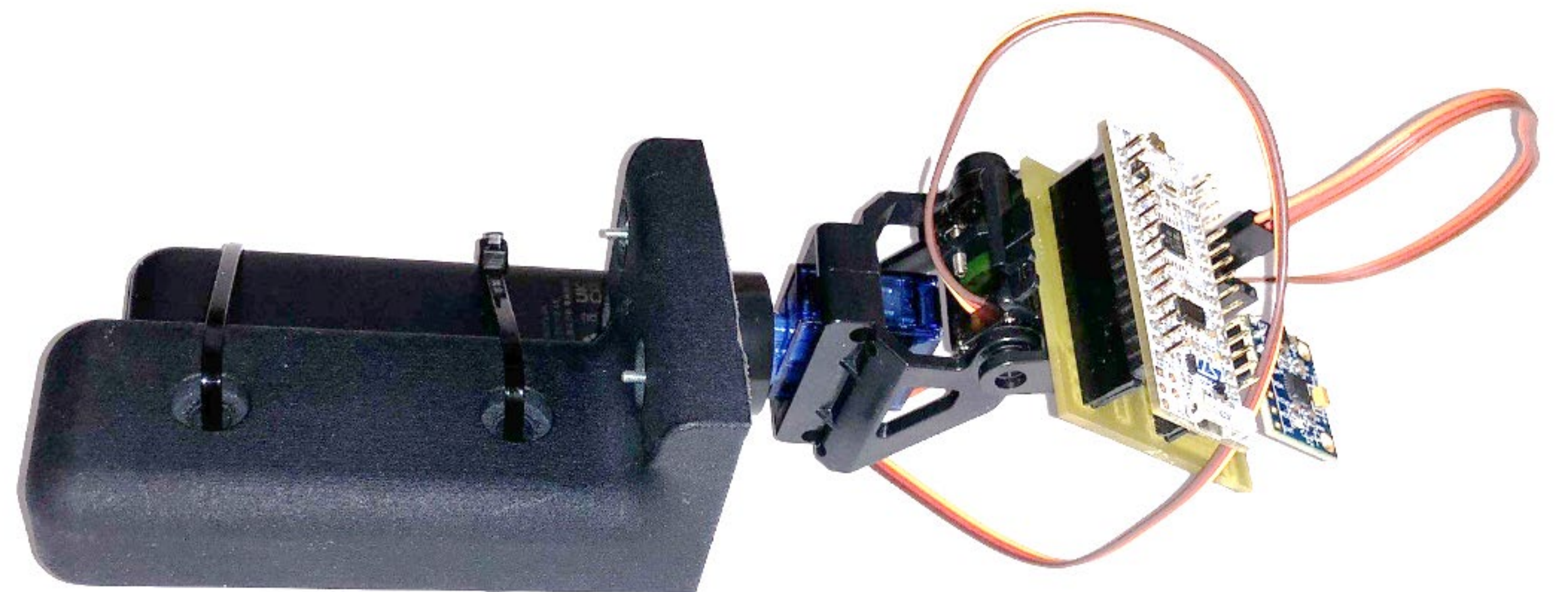
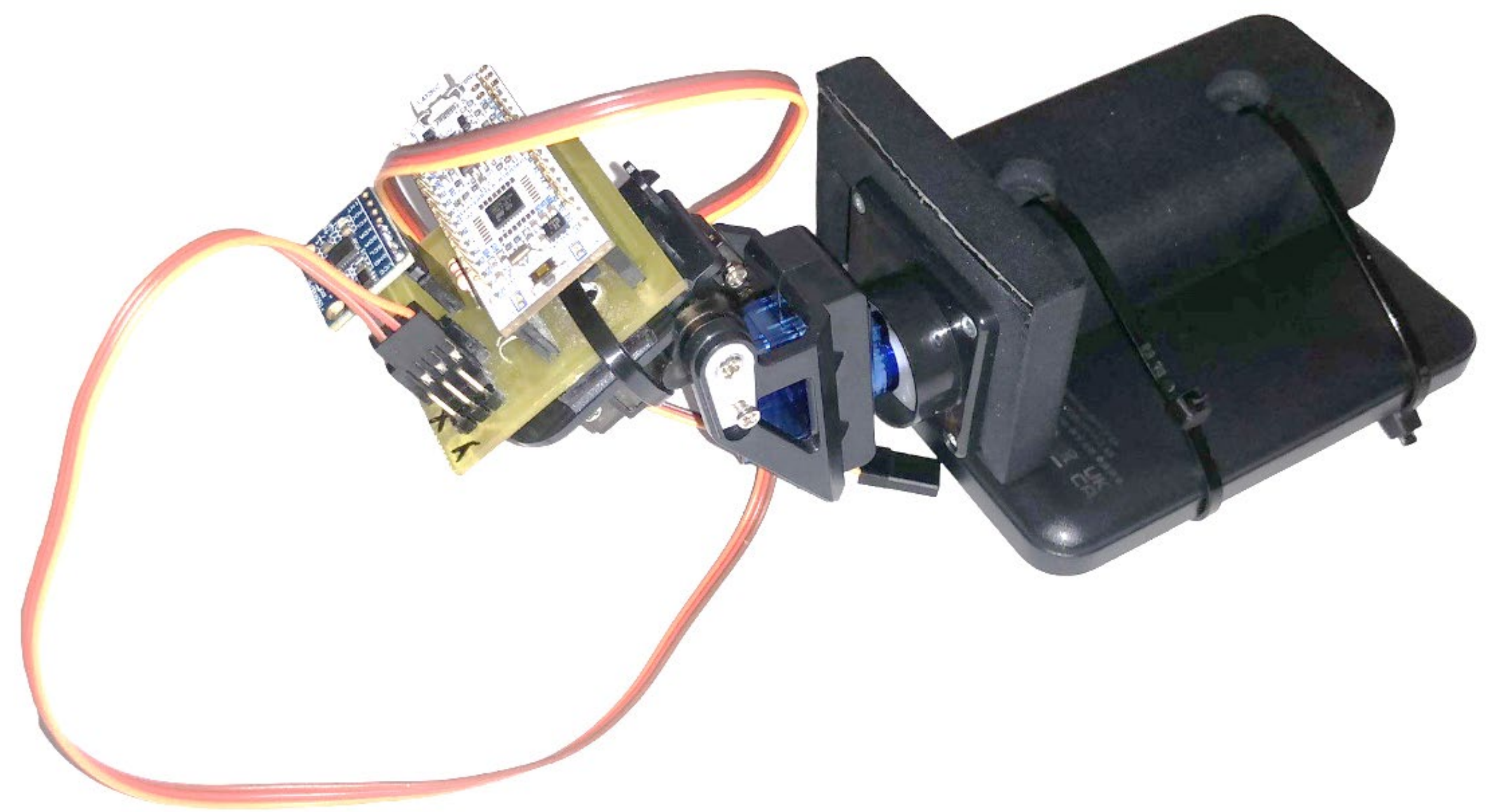
Mikroprozessortechnik

XY-Balancer



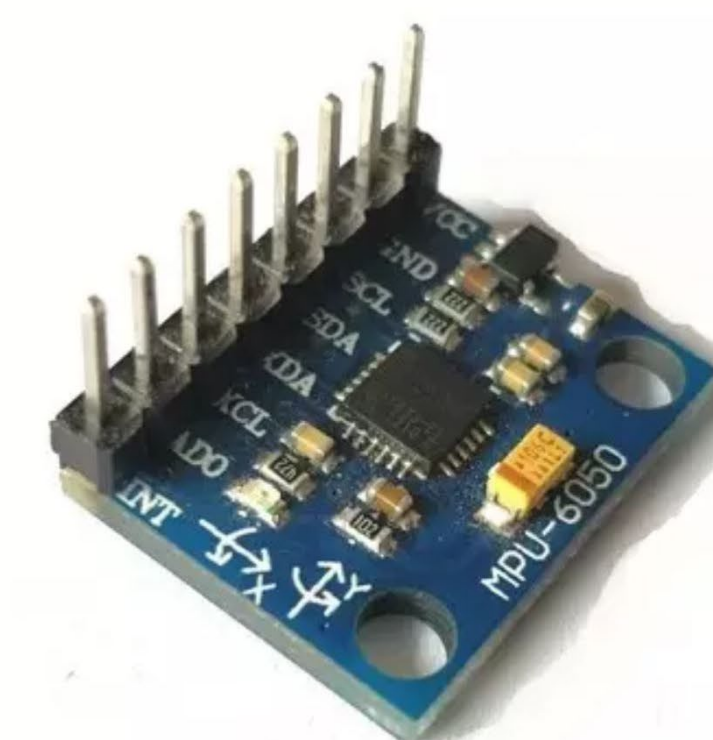
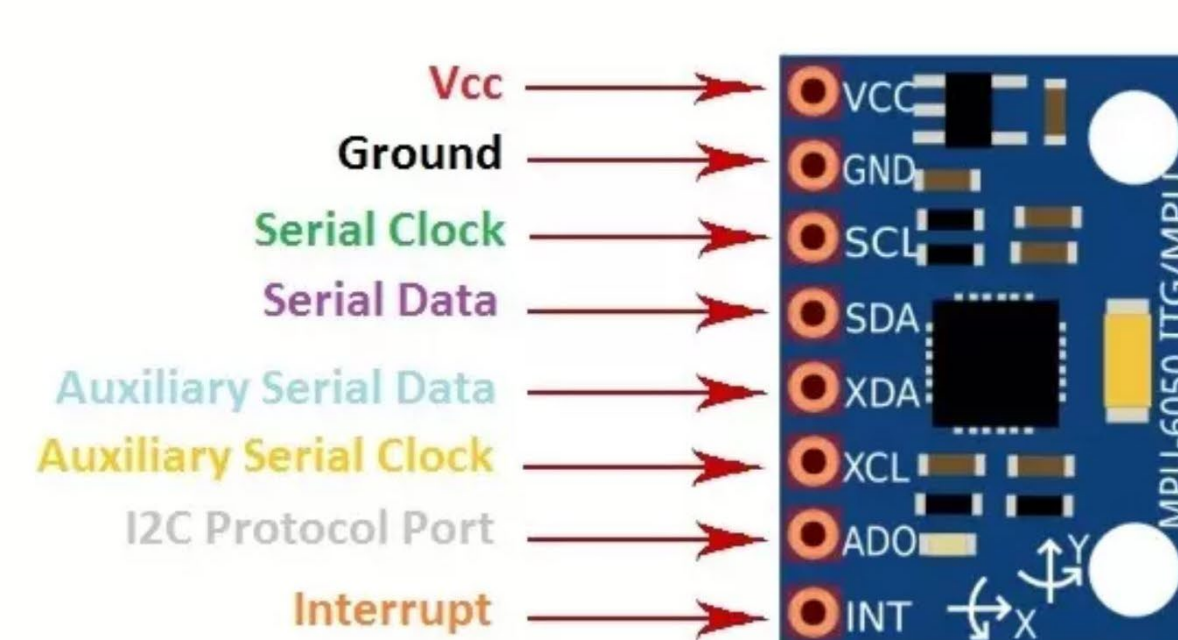
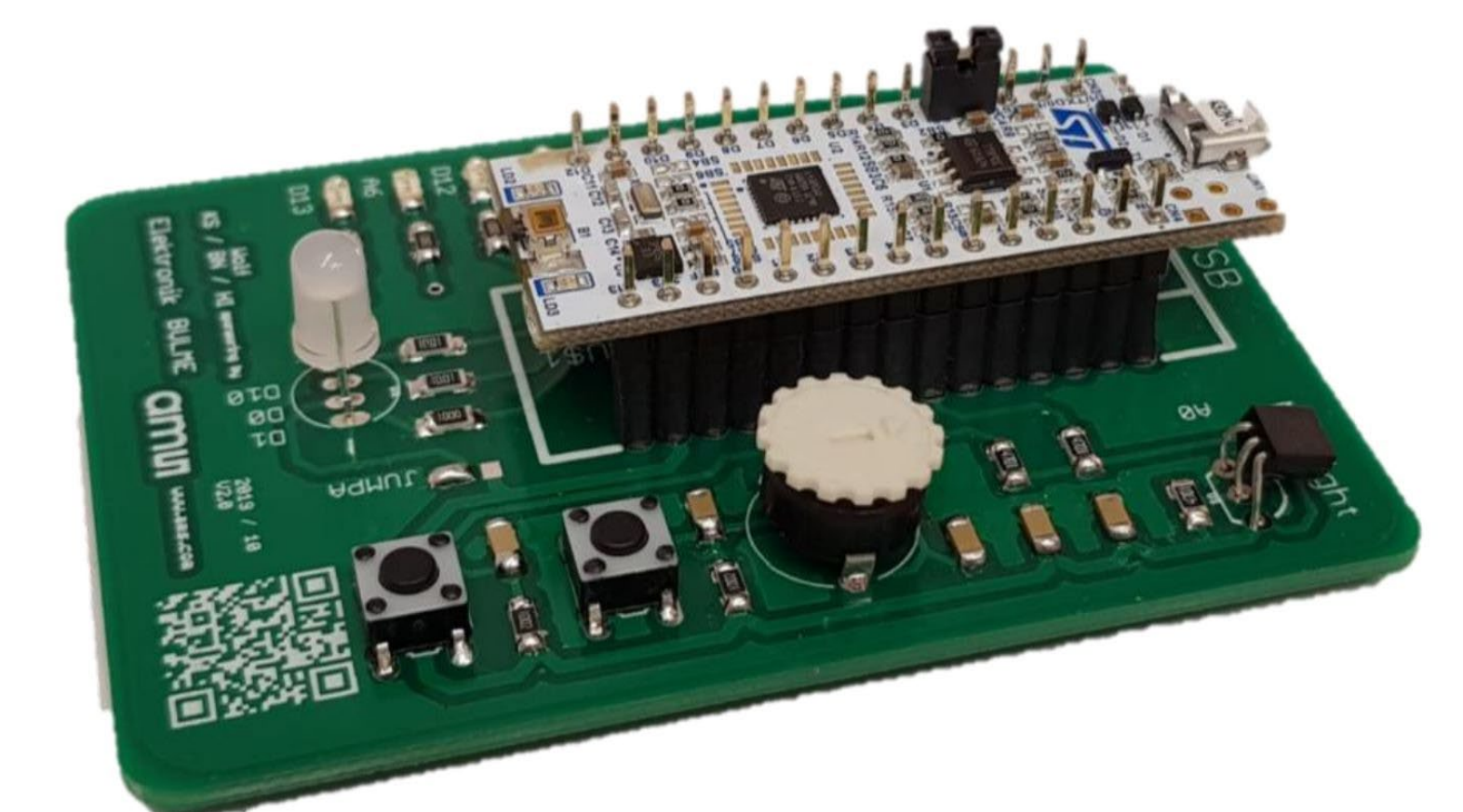
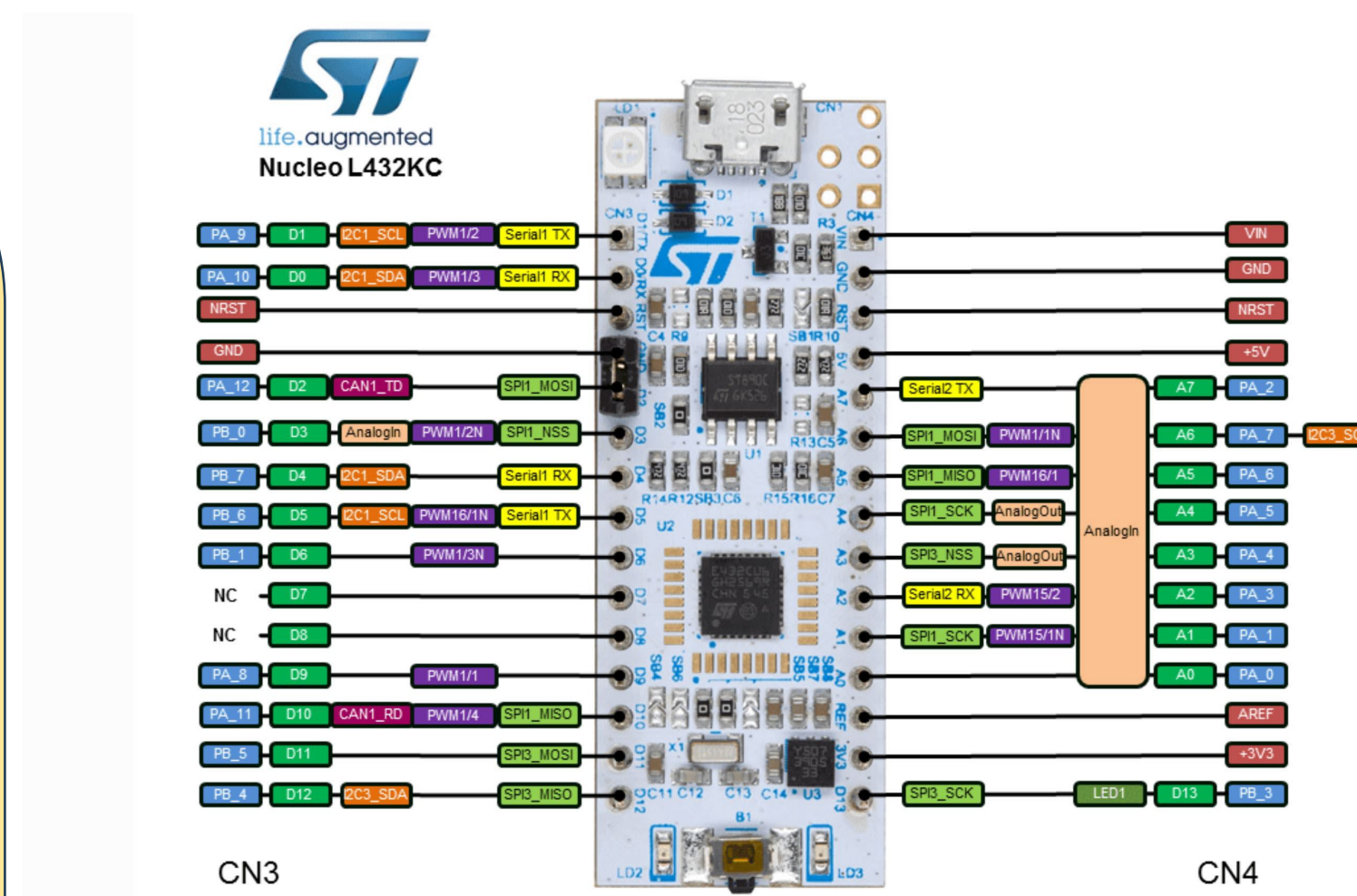
Integration Gyro Sensor, zwei Servos und Elektronikkomponenten zur Stabilisierung eines Handys.

- Messung der aktuellen Ausrichtung
- Visualisierung der aktuellen und der historischen Messdaten in Diagrammen
- Mechanischer Aufbau eines Gimbal-Stabilisators



Komponenten:

- Nucleo L432KC (Mikrocontroller)
- Bulme Development Board
- MPU 6050 (Gyro Sensor)
- Servo
- 5 V 1000 mAh Powerbank

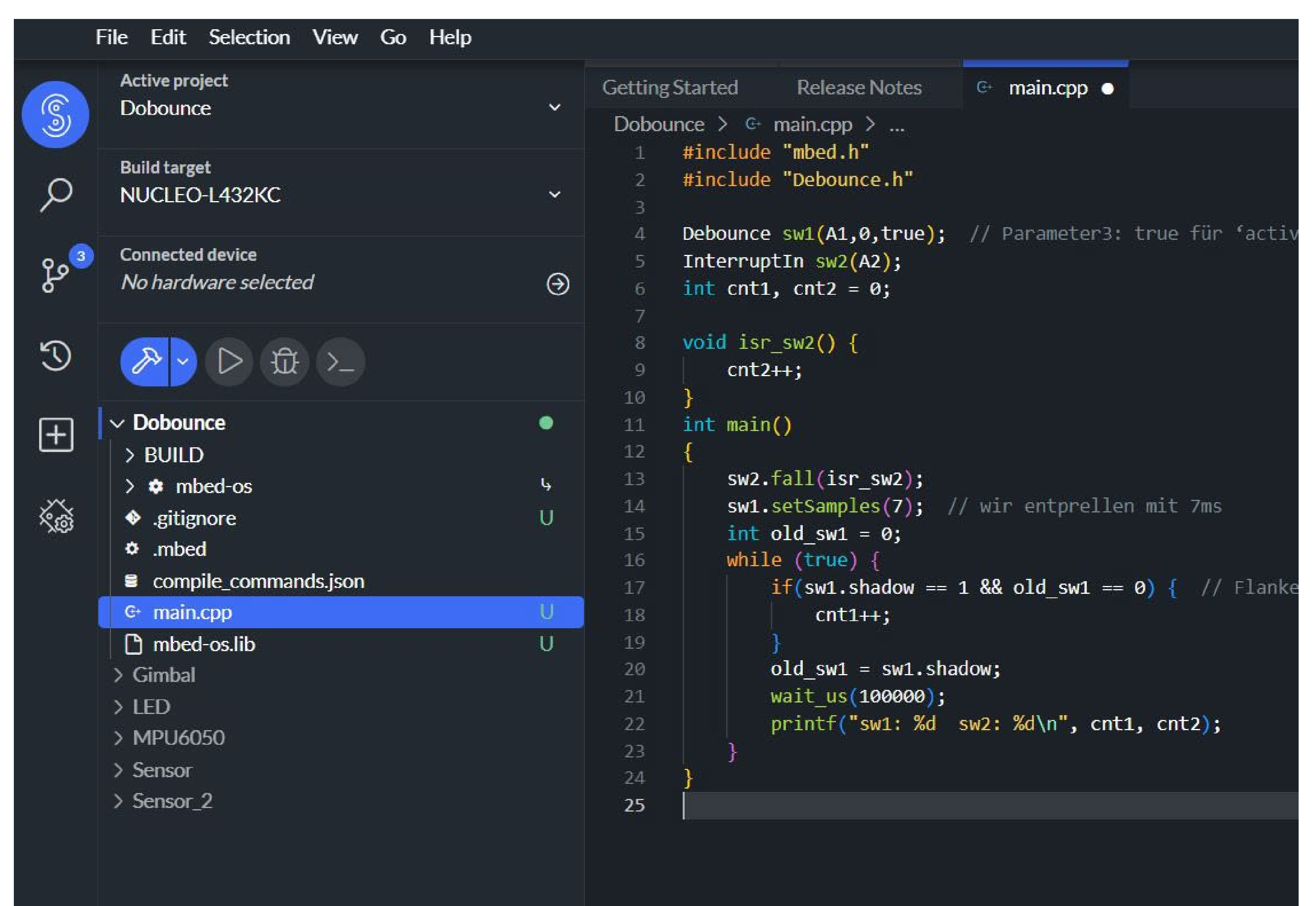


Bedieneroberfläche

- Alle benötigten Informationen auf einen Blick
- Zugriff von überall möglich
- Leichte Bedienung

IDE

- MBED-Simulator & Visual Studio Code mit Plattform IO
- Keil-Compiler & STM32CUBE MX



Benutzeroberfläche am PC