

 	<b>DESCRIPCIÓN BIBLIOGRÁFICA DEL TRABAJO FIN DE ESTUDIOS IKASKETEN AMAIERAKO LANARI BURUZKO BIBLIOGRAFIAREN DESKRIBAPENA</b>	PC 934 ANX1
---	--	-------------

Campos OBLIGATORIOS / NAHITAEZ bete beharreko eremuak	
<b>AÑO / URTEA (20xx):</b> 2016	Trabajo Fin de Grado (TFG) / Gradu Amaierako Lana (GAL) <input type="checkbox"/> Trabajo Fin de Máster (TFM) / Master Amaierako Lana (MAL) <input checked="" type="checkbox"/>
<b>Título del TFG/TFM / GAL/MALaren izenburua:</b> DISEÑO CONTROL Y SIMULACIÓN DE UN SEGWAY	
<b>Autor (Apellidos, Nombre) / Egilea (Deiturak, izena):</b> Miguel Sevilla Miralles	
<b>Director / Zuzendaria:</b> Javier Ros	UPNA / NUP <input checked="" type="checkbox"/> Otro (Indicar) / Beste bat (Jarri)
<b>Codirector, si existe / Zuzendarikidea, halakorik badago</b>	UPNA / NUP <input type="checkbox"/> Otro (Indicar) / Beste bat (Jarri)

<b>Inglés Ingelesa</b>	<b>Abstract (Resumen de 100-250 palabras) / Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)</b>
	This work involves the modeling and simulation of a vehicle with two-wheel self-balancing commonly known by its trademark name SEGWAY. The first part of the project is the study of vehicle dynamics and run a simulation using the LIB MEC 3D software, developed by the UPNA. In the second part a prototype model is constructed using Arduino to program the control system
	<b>Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)</b>
	SEGWAY, self-balancing

Campos OPTATIVOS / AUKERAKO eremuak	
<b>Castellano Gaztelania</b>	<b>Abstract (Resumen de 100-250 palabras) / Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)</b>
	Este trabajo consiste en el estudio modelización y simulación de un vehículo de dos ruedas auto-equilibrado comúnmente conocido por el nombre de su marca comercial SEGWAY. La primera parte del proyecto consiste en el estudio de la dinámica del vehículo y la su modelización para poder más tarde proceder a su simulación usando el software LIB 3D MEC, desarrollado por la Universidad de Navarra. En la segunda parte se construye un prototipo del modelo usando Arduino para la programación del sistema de control.
	SEGWAY, self-balancing
<b>Euskara Euskara</b>	<b>Abstract (Resumen de 100-250 palabras) / / Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)</b>

	<b>Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)</b>
<b>Otro Idioma Beste hizk. bat</b>	<b>Abstract (Resumen de 100-250 palabras) / / Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)</b>
	<b>Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)</b>