

RoboMirror

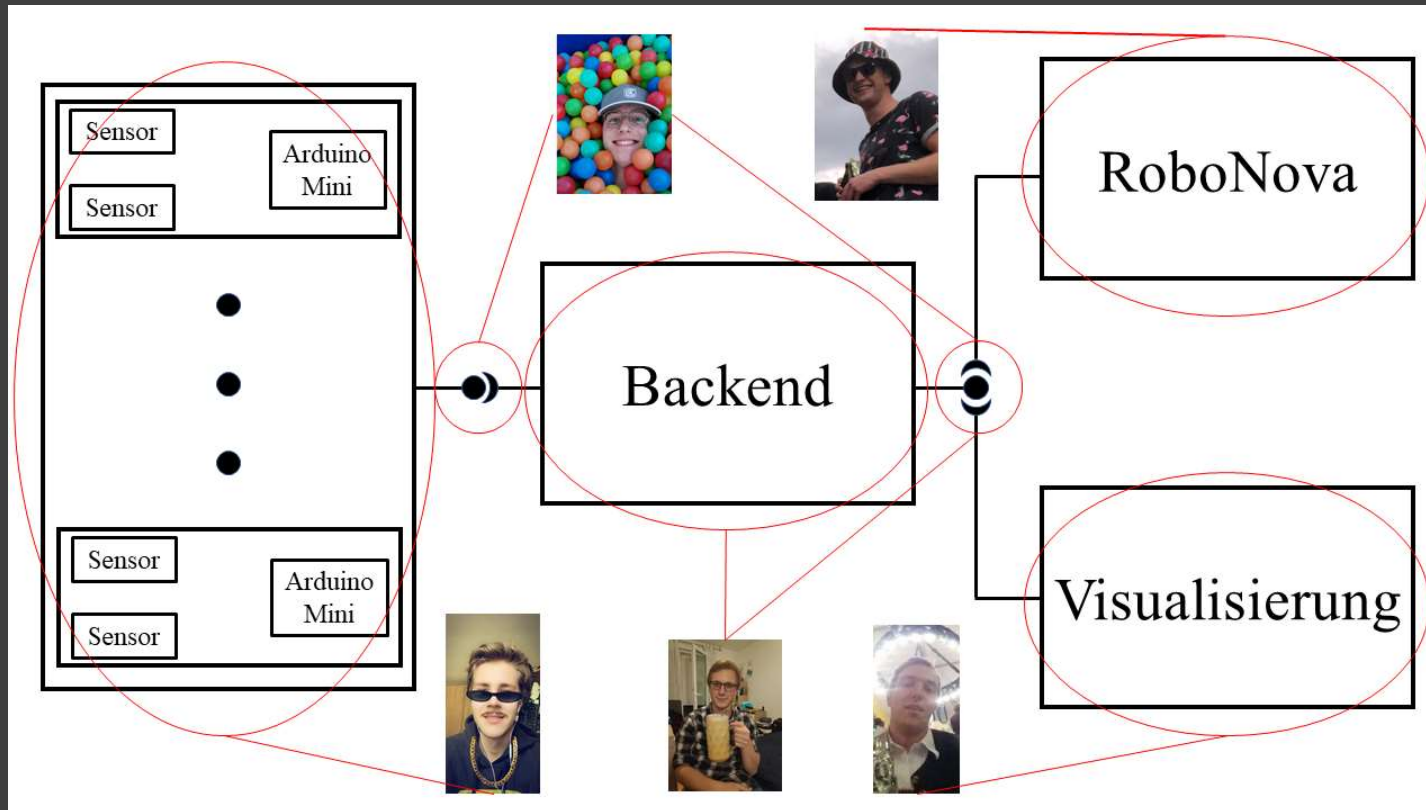
Tobias Gilgenreiner, Felix Dollinger, Marco Stoiber,
Maximilian Kritzenhaler, Eduard Schröder

Vision

Ein Roboter soll die Bewegungen eines Menschen möglichst genau imitieren. Die Bewegungsabläufe sollen zusätzlich durch eine virtuelle Darstellung in Echtzeit wiedergegeben werden.

RoboMirror

Arduino&Sensorik Kommunikation Backend Visualisierung RoboNova



Stunden

- o Wöchentliche Meetings 35 h
- o Sprints 40 h
- o Individuelle Zeiten 55 h
- o Stunden pro Person im Schnitt 130 h



OTH

OSTBAYERISCHE
TECHNISCHE HOCHSCHULE
REGENSBURG

Eggs & Bacon

>> Software_Solutions;