

# 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

