

Zwischenpräsentation RoboLab

Gruppe 7

(Steffi Macak, Max Ulitzka, Tim Stelzig, Felix Wittwer)

Dresden, 26.03.2015

Aktueller Stand

- Software für den Roboter ist voll funktionsfähig, erfüllt alle Aufgaben wie gewünscht

Vorhaben

- falls möglich, Bewegungen des Roboters optimieren (weniger „wackeln“ beim Kanten entlang fahren)
- optional: Einbau des Ultraschallsensors und Anzeige einer Bitmap auf dem Display

Probleme

(keine)