Physical Computing

Dokumentation für Konzept und Umsetzung

Team: Samuel Flach (EI 6.Semester) und Philip Jahn (EI 6.Semester)

Sensor: 2 Achsen Neigungssteuerung per Hand

BILD

Aktor: lenkbares Fahrzeug mit Vorwärts-, Rückwärts-, Rechts-, Links-Betrieb

BILD

Inhalt

[Einleitung 3](#_Toc516147271)

# Einleitung