Teknisk dokumentation  
Linjeföljande robot

Status

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Granskad |  | Datum | Sign |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

**Team**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Martin Bäckström |  |  |  |  |
| Marcus Johansson |  |  |  |  |
| Björn Svensson |  |  |  |  |
| Johan |  |  |  |  |
| Abdul |  |  |  |  |
| Hans Winzell |  |  |  |  |

Innehållsförteckning

1. Inledning  
   Detta dokument är en teknisk beskrivning av den linjeföljande roboten Mars Rover 3
   1. Bakgrund  
      Vi beställde prylar från love your self och m.nu
   2. Syfte
   3. Källor
2. Teori
3. Systemet
4. Slutsats
5. Referenser