**טיוטה:**

1. הצגת הפרויקט בשני משפטים
2. הצגת הטכנולוגיות:
   1. שפות: C, Python
   2. ספריות: opencv – עיבוד תמונה, tkinter – UI, numpy למניפולציות על מטריצות וrequests – לבקשות http, ESP32 API – לתקשורת עם הבקר של הרובוט.
   3. אמצעים: Esp32, מצלמה חיצונית
3. הצגת תרשים זרימה נגיש (תמונה של מצלמה 🡨 זיהוי אובייקטים 🡨 הפיכת התוכן המעובד למטריצה פשוטה 🡨 DFS 🡨 תקשורת עם הרובוט ב HTTP
4. הצגת דוגמה של החלון UI ( של האפליקציה לטובת הפעלה של הרובוט)