
MAPPING MED LEGO-ROBOT

SW505E13

Indlejrede systemer

Efterårssemesteret 2013

Institut for Datalogi
Selma Lagerlöfs Vej 300
9220 Aalborg Ø
Phone (+45) 9940 9940
Fax (+45) 9940 9798
<http://cs.aau.dk>

Titel:

Mapping med LEGO-robot

Tema:

Indlejrede systemer

Projektperiode:

01-09-2013 -
20-12-2013

Projektgruppe:

sw505f13

Deltagere:

Anders R. Nielsen
Bruno Thalmann
Mikael E. Christensen
Mikkel S. Larsen
Stefan M. G. Micheelsen
Stefan M. Thilemann

Abstract:



Vejleder:

Nicolaj Søndberg-Jeppesen

Printings: 2

Pages: ??

Appendices: 11

Total pages: ??

Source code: <https://github.com/deaddog/sw505-code/tree/v1.0>
vejledning i ??.

Rapportens indhold er frit tilgængeligt, men offentliggørelse (med kildeangivelse) må kun ske efter aftale med forfatterne.

Forord

Indhold

| | |
|---------|---|
| I Bilag | 1 |
|---------|---|

Del I

Bilag