Logbog d. 08/03 2024

* GUI
  + Lavet om
  + Tilføjet brikker
  + Klik på skærm viser hvor der er trykket
  + Mangler ryk af brikker
* OpenCV
  + Lavet program om
  + Kommando skal kunne hive billede ud og omdanne så den kan finde kanter på skakbræt
* Microcontroller
  + PCB undersøgt og hvordan man får input og output til at styre motor
  + Linux-kommunikations til send og modtag
  + High-output til motor
  + Opsat PWM-signal
* Gripper
  + Motorhus færdig
  + Gearkasse færdig
* Robotarm
  + Robot kan bevæge sig og rykker til damfelter
  + Kan afvente signal fra ATMega
  + Udregner custom frame ud fra tre punkter

Deadline inden næste fredag:

* GUI
  + Brikker kan rykkes
* OpenCV
  + Kan tage billede af perfekt skakbræt og tegner hjørner
* Gripper
  + Fingerspidser
  + Test af de færdige 3D-dele
* Microcontoller
  + Modtage signal fra motor til PWM-signal
* Robotarm
  + Find bord og stop når den rammer