Autonome robotter

Hvad vil vi gøre dette semester:

* Statusopdatering (møde) i starten af arbejdsdage
  + Målsætning for dagen
* Logbog i slutningen af dagen
* Skriv udsnit (noter) til afsnit undervejs i stedet for crunch den sidste uge
* Test undervejs så systemer virker

Hovedemner i projekt:

* 3D-print af gripper
* GUI [c++]
* Robot-kommunikation (Robot <-> PC) [c++]
* Gripper-kommunikation (PC <-> ATMega-board) [c]
* Elektronisk styring af gripper
  + Feedback (Hvor meget kraft bliver brugt)
  + Performance af gripper
* Projektplanlægning

Ideer til robotter:

* Kok
* Skak
* Dam

Bonus point:

* Lukker gripperen sig om et objekt (Feedback)