Udkast til møde 05/03

* . Problemformulering
  + Programmere en robot til at samle en spillebrik op og placere den et nyt sted
    - Computerkommunikation med robot
    - Griber der kan samle brik op, der er monteret på robot
      * Feedback til robot og computer
    - Microcontroller styret af computer, der styrer griber
    - GUI, der kører på computer, som samler ovenstående punkter
      * Visualisering af data
* Feedback i ELE Circuit
  + Feedback fra strøm i motor til ATMega for at måle lukning af griber
* Modbus
  + Spørgsmål til hvordan modbus fungerer
* Gearkasse finger
  + Planetgear
* Strømforsyning
  + Ekstern strømforsyning?