

CoaCo

Het idee

Onze robot zal blikjes die op kamertemperatuur zijn zoeken, oppakken, en in de pullenbak plaatsen. Hiervoor gaat het gebruik maken van deze stappen:

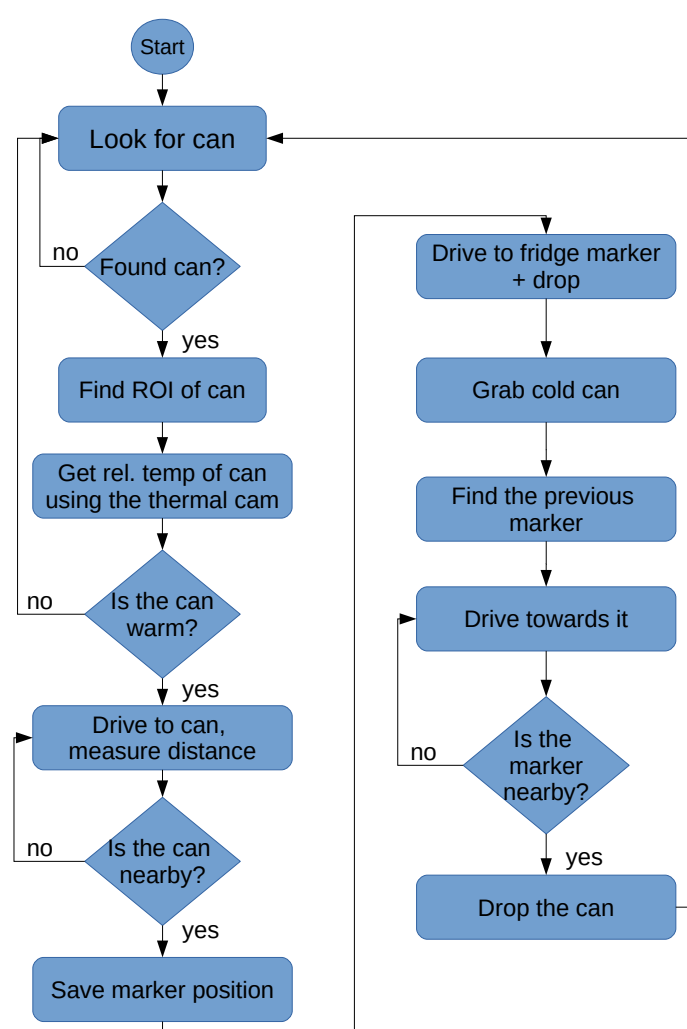
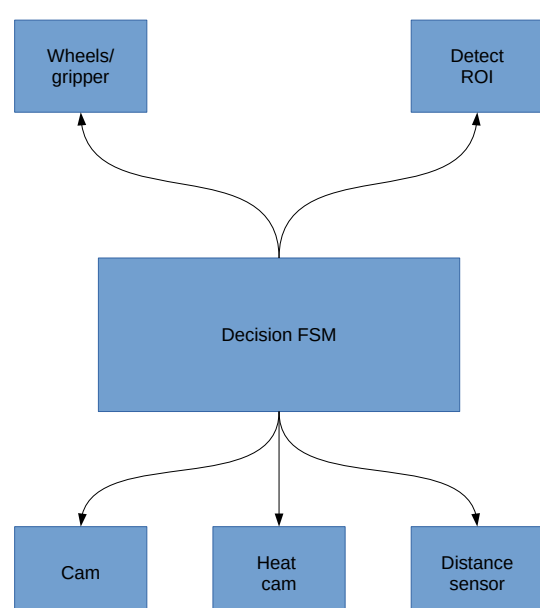


Figure: Flowchart van het proces

Dit wordt gerealiseerd aan de hand van volgende nodes:



Testingvoorbeeld van onze blikdetectie:

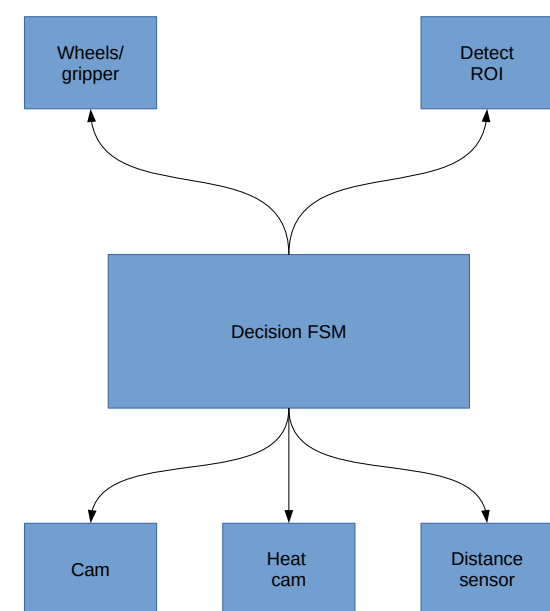


Figure: Nodediagram van nodige nodes

Nunc mi felis, mattis eu nunc sit amet, convallis posuere felis. Pellentesque a ligula arcu. Ut viverra ipsum et sodales malesuada. Pellentesque lobortis luctus quam non tincidunt. Praesent in cursus purus.

Block

$$\begin{aligned} \text{Formula 1: } & \alpha = \gamma, \sum_i \\ \text{Formula 2: } & \beta = \gamma^2 + \epsilon \end{aligned}$$

Title 2

Integer erat nibh, fermentum ac sem nec, luctus imperdiet risus. Suspendisse eget velit massa. Pellentesque varius eu nisi sed auctor. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Pellentesque a blandit tortor. In at eleifend ante, id bibendum mi.

Proof.

Proof. Content

Praesent sit amet molestie enim. Sed laoreet hendrerit leo, in eleifend elit molestie sed. Donec hendrerit tristique enim, vel porttitor dui fringilla aliquet. Nullam at turpis ac dui viverra lacinia. Viva-