

## Förändringar 1

### Ombyggnad

Ombyggnad av roboten för bättre grepp för att lättare kunna köra på stengolvet

Konstruktion "leveransmekanism" med larvbanden.

Extra hållare på rullband och på roboten för att boken ska vara fast innan den ska levereras

Modulbaserad konstruktion för att kunna lättare ev transportera roboten

### Programering

Förbättringar med rörelseprogrammet

Program för sensordata har påbörjats

### Dokumentation

Uppdaterad projectdefinition

Gant schema