

Fordeling av arbeid

- Bestemme den kinematisk modellen
 - Alle
- Designe roboten og fastsette antall led etc
 - Alle
- Utvikle *forwards kinematics* i matlab uten toolbox
 - Kawa
- Modelere robotens *kinematics* med toolbox
 - Malin
- Simulere robotens *kinematics* i matlab
 - Malin og Kawa
- Simulere navigasjons strategien i matlab
 - Tine
- Modelere roboten i Simulink
 - Henrik
- Skrev ros koden
 - Luca
- Simulere roboten i Gazebo
 - Luca
- PDR presentasjon
 - Lagde den
 - Tine
 - Fremførte
 - Henrik
 - Malin
 - Tine
- CDR presentasjon
 - Lagde den
 - Tine
 - Fremførte
 - Henrik

- Malin
- Tine
- Final presentasjon
 - Lagde den
 - Tine
 - Fremførte
 - Henrik
 - Kawa
 - Tine
- Skrive rapport
 - Henrik
 - Tine
 - Luca
 - Malin

Tine Frøy Hetland Tine Frøy Hetland

Henrik Uthaug Brügger Henrik Uthaug Brügger

Kawa Omar Kalo Kawa Omar Kalo

Luca Østerdal Kirkbakk Luca Østerdal Kirkbakk

Malin Fredheim Gjerde Malin Gjerde