Um die Steuerung des Roboters zu vereinfachen, haben wir eine GUI entwickelt, die eine einfache und benutzerfreundliche Interaktion ermöglicht. Sie zeigt den aktuellen Status des Roboters, den Batteriestand und empfangene Befehle an. Der Nutzer kann den Roboter ohne Programmierkenntnisse steuern, was eine effektive Mensch-Maschine-Kommunikation fördert

Die Benutzeroberfläche wurde in C# mit WPF programmiert. Alle komplexen Berechnungen für die Bewegungen des Roboters erfolgen auf dem Jetson Nano, während das GUI lediglich Statusinformationen anzeigt und Befehle entgegennimmt.