Software tanker

# 2016-09-23

* Robotten kan flytte sig til et givent koordinat med en given hastighed og acceleration.
* Næste trin ville være at feede robotten en ’path’, altså et array af positioner. Man kunne evt stadig med en halvcirkel eller bare to koordinater for at gøre det helt simpel.
* Hvis den kan køre en halvcirkel ville det være interessant at få den til ’pege’ i centrum af halvcirklen, dvs rotere den i en retning.