**Program på persondator för att visa upp sensor data**

Programmet ska kunna ta emot data via bluetooth skickat från roboten och visa upp data. Data från roboten är sensor data och vilka operationen som sker. Programmet kommer visa upp detta på ett snyggt sätt.

**PSEUDOKOD**

**# Ta in bluetooth data**

**# Omvandla data till verkliga värden och operationer**

**# Uppdatera värdena som ritas ut med hjälp av ny data**