

Kolejność prezentacji projektów EDI 26

Sterowanie pojazdami i robotami

- P1. 1. Robot śledzący linię - Głowacki Michał
- P1 2. Autonomiczny lineflower- Samborski Oskar
- P1 3. Zdalnie sterowany Model RC- Kazała Aleksander

Przyrządy i systemy pomiarowe

- P2. 1. System pomiaru geometrii zawieszenia pojazdów - Mytych Bartosz

Agrotechnika i klimat

- P3 1. System zarządzania klimatem - Jaworski Jakub
- P3 2 System monitorowania jakości powietrza (ESP32)- Skop Filip

Rozrywka

- P4 1. Prosty syntezytor muzyczny na bazie Arduino cz. I - Pawelec Daniel
- P4 2. Prosty syntezytor muzyczny na bazie Arduino cz. II - Piątek Wojciech