* Составить устав проекта;
* Составить ТЗ;
* Настроить систему коммуникации;
* Выбрать компоненты для робота;
* Измерить размеры платформы с колесами;
* Продумать дизайн робота;
* Создать модель робота в Fritzing;
* Установить ОС на Raspberry Pi;
* Настроить ОС на Raspberry Pi;
* Обеспечить связь Raspberry Pi с ноутбуком;
* Подключить и настроить камеру;
* Установить Tensor Flow;
* Настроить Tensor Flow;
* Создать коллекцию изображений стрелок более 300 шт;
* Распределить изображения стрелок по категориям (верх, низ, лево, право);
* Заполнить «Базу знаний» имеющимися изображениями;
* Обучить систему Tensor Flow;
* Прошить Arduino Uno
* Установить Arduino Uno на платформу с колесами;
* Написать скетч для управления моторами колес;
* Написать скетч для управления моторами головы;
* Подключить Arduino Uno к моторчикам;
* Настроить связь между Arduino Uno и Raspberry Pi;
* Распечатать изображения стрелок;
* Написать финальный скетч;
* Сделать презентацию для робота;
* Составить инструкцию пользователя;