TODO:

* Последна версия на Raspberrian
* Пробване на IDLE(PiCarm)
* Стъпки за работа:
  + Избор python web server
  + Направа основно приложение. Намиране на начини за достъпване.
  + Добавяне на бутон пусни/спри, които вече сканиращата част от кода
    - В нея да се добави пускане/спиране на проектора
    - Въртене на стъпковия мотор

Web приложение

* В началото да има тестове
  + завъртане на основата на точно 360
  + пускане на демо прожекция, която трябва да попада в определено очертание
  + контролно preview на камерата, която трябва да вижда определено очертание
  + калибриране с шахматна дъска
    - фокус камера(калибриране ръчно с бялата врътка)
    - <https://fabscanpi-server.readthedocs.io/en/latest/software_usermanual.html> - хубави идеи за добавяне на настройки към крайния обект
* Таймер показващ колко остава до края на сканирането
* резултат stl файл
  + Извличане формата и текстурата(цвета)
* Настройки – избор на проектиран шаблон, качване на нов шаблон.

Бъдещо развитие:

* Да се направи като DIY kid
* Още скенери за забързване на процеса
* Да се измисли как да се сканира отгоре
* Да се определи дали е метода на сканиране е безопасен за окото