Harmonogram pracy magisterskiej Grzegorz Socha

1. Robot

* ~~Zaimplementowanie 4x regulatorów PID na silniki.~~
* ~~Zaimplementowanie regulatora ogólnego do jazdy na wprost i skręcania~~
* Jazda robotem po komórkach tablicy
* Uruchomienie LIDARA,
* Mapowanie danymi z lidara (tablica dwuwymiarowa)

1. Aplikacja

* ~~Uzyskanie komunikacji tablet – stm~~
* ~~Zdalne sterowanie pojazdem~~
* Odczyt danych z lidaru

1. Implementacja algorytmów

* ~~A~~\*
* własny