1. zrobic pozostale 4 nogi i korpus-baze

* czekam na serwa z aliexpressu

1. kalibrator serw i skalibrowac serwa sprawdzic czy trzeba kazde kalibrowac osobno

* metoda do sterowania serwem na podstawei danych z kalibracji - poprawka na nieliniowosc

1. glowa - 8 diod losowo zapalanych/gaszonych

* osobny modul niezalezny - arduino

1. noga o 3 stopniach swobody xyz, notacja DH, kinematyka odwrotna i prosta

* niech suwa noga na poczatek
* sterowanie jakies żeby robil krok
* noga,serwo, robot: klasa w C++(Visual Micro)
* zeby chodzil prosto - zaprogramowane/obliczone wczesniej sekwencje posrednie
* trzeci segment do nog na ok 4cm ktory bybly caly czas pionowo (moze jakas stopa" amortyzowana na koncu)
* zeby skrecal i podnosil sie i obnizal, robil jakies proste figury (sekwencje ktore da rade zrobic)
* przesylanie z zewnatrz zadanej trasy XY i wykonywanie jej - import trasy z pliku
* jezyk skryptowy do wykonywania trasy

1. komunikacja z HC-05
2. sterowanie przez COM z C# sieci petriego
3. DOKUMENTACJA

* napisz co zrobiles matlab uwagi cos tam napisz
* o sieciach petreigo napisz
* o tej kinematyce to pelna tabelka a do katow T23 tylko rozpisz i te uwagi e reszta się prosto liczy

1. pilot do sterowania

* HC-05 i pilot od radia

1. rejestrowal swoje polozenie XY (+Z ale trza by cos do pomiary wysokosci, albo na podstawie przechylow ale to chyba szkoda czasu)
2. wizualizajca/interfejs na PC/Android w c#/Xamarin, (moze w Unity tylko czy po cos?) - komunikacja Bluetooth