

Sistem za upravljanje robotskom rukom pomoću step ili servo motora

1. Definisanje projekta

1.1 Prikupljanje i analiza neophodnih podataka

1.2 Definisanje principa rada - hardver i softver

1.3 Definisanje potrebnih komponenti (pri realizaciji)

1.4 Nabavka komponenti pri realizaciji

2. Realizacija projekta

2.1 Projektovanje sistema - softverski algoritam

2.2 Montiranje senzora (u slučaju realizacije)

2.3 Izrada sistema - programiranje softvera

2.4 Izrada sistema - refaktorizacija i dorada koda

2.5 Testiranje sistema - nalaženje i otklanjanje grešaka

2.6 Prilagođavanje hardvera (pri realizaciji)

3. Finalizacija projekta

3.1 Završetak izrade sistema - finalna provera rada sistema

3.2 Završetak izrade sistema - finalna provera celokupnog projekta sa dokumentacijom

3.3 Izrada projektne dokumentacije - tehnički deo

3.4 Izrada projektne dokumentacije - korisničko uputstvo

3.5 Finalizacija celokupnog projekta