**Progettazione braccio robotico con Arduino/Raspberry**

1. Creare i gruppi di lavoro (definire le mansioni)
2. Analizzare progetti esistenti e proporre vostro progetto (<https://www.thingiverse.com/thing:1015238>)
3. Definire il materiale necessario (Arduino/Raspberry, motori, sensori…)
4. Eseguire il disegno in SketchUp/Fusion dei singoli componenti del braccio in 3D
5. Sviluppare il software di gestione movimenti del braccio su Arduino/Raspberry
6. Gestire anche ulteriori sensori come sensori ultrasuono per controllare se nelle vicinanze ci sono degli ostacoli… ecc…
7. Stampare i componenti su stampante 3D
8. Eseguire l’assemblaggio
9. Testare il collegamento ad Arduino/Raspberry con relativo software