* Pierwsze przymiarki i test na mikro serwach:
* Projekt w fusion360
* Pierwszy program na ESP
* Połączenie żeby jedno ramie działało
* Jeśli pkt.1 działa to:
* Wyliczamy siły obciążenia itp.
* Wyliczamy napięcia pobór prądu itp.
* Robimy kosztorys listę zakupową i kupujemy
* Gdy części przyjdą robimy to co w pkt.1 tylko w naszej skali
* Gdy wszystko się uda projektujemy całe ramie z nowymi parametrami oraz powtarzamy liczenie
* Gdy wszystko w porządku projektujemy podstawę
* Montaż pierwszego stopnia do podstawy
* Montaż 3 stopnia do stopnia 1 i 2
* Zaprogramowanie wszystkiego pod esp32 lub stm do wyboru
* Projekt nad końcówkami do ramienia pierwotnie tylko chwytak
* Rozbudowanie końcówek oraz dodanie funkcjonalności samoistnej ich wymiany
* Wzmocnienie konstrukcji o metalowe elementy
* Rozbudowanie ramienia o zewnętrzny komputer RPI z odpowiednim systemem
* Rozbudowanie funkcjonalności o dodatkową kamerę
* Rozbudowanie funkcjonalności o moduł AI/ML