Tikslas: Sukurti programą telefonui, kuri leistu valdyti roboto ranką

Uždaviniai:

1. Suprojektuoti ir sukonstruoti 5 ašių roboto rankos – manipuliatoriaus prototipą.
2. Suprogramuoti valdymo algoritmą roboto rankai - manipuliatoriui.
3. Sukurti programa telefonui, kuri leistu valdyti roboto ranką - manipuliatorių naudojant „Bluetooth“ ryšį.