**Sprawozdanie  
"Poduszkowiec"  
Tydzień 4.**

**Umożliwienie poduszkowcowi przesuwania się  
Dodanie sterowania za pomocą zewnętrznej aparatury**Dodano możliwość przesuwania się poduszkowca, przez co zyskał on pełną zdolność motoryczną. Dodany został także zewnętrzny moduł sterujący dzięki któremu można sprawdzić czy konstrukcja wraz z silnikami działają odpowiednio czyli np. mają wystarczającą moc w stosunku do wagi. Testy zakończyły się sukcesem. Przeprowadzone zostały zarówno na ziemi jak i na wodzie. Krótkie streszczenie tych testów można znaleźć pod poniższym linkiem:  
<http://student.agh.edu.pl/~mateusja/mikro/video/>

**Zakup materiałów do budowy własnego moduły sterującego**Do budowy własnego modułu sterującego chcieliśmy użyć następujących komponentów:

* Modułu głównego: Arduino Leonardo - dostępnego m.in. [tutaj](http://botland.com.pl/arduino-moduly-glowne/1213-arduino-leonardo.html)
* Modułu komunikacyjnego: ESP-01 ESP8266 - dostępnego m.in. [tutaj](http://botland.com.pl/moduly-wifi/4527-modul-wifi-esp-01-esp8266-black-3-gpio-pcb-antena.html)