Funktioner til implementering

GUI:

* Interaktiv knap
* Lav bræt
  + Brikker
* Farve på valgt brik og mulige ryk
* Display feedback fra motor

Kommunikation robot:

* Valg af kommunikationsmetode
  + Modbus vs RTDE
* Opsæt kommunikation
* Lav simpelt program der kan køre en bevægelse
  + Udvides til flere bevægelser
* Find bræt
  + Forcecontrol
  + OpenCV

ATMega:

* Send og modtag signal
* Send high-signal til pin
* Læse feedback fra pin
* Analyse af feedback, hvor high eller low-signal sendes til PC
* PWM-signal

Ele:

* Opsæt test scenarie til motor
* Test til gear
* Feedbacksystem
* Circuit board i gripper-hus

Gripper:

* Gearkasse
* 3D print test til gear
* Rum til PCB
* Rum til motor
* Design fingre
  + Montering af fingre
* Konfigurer bevægelse af fingre