

## План реализации:

Задача:	17 апреля	19 апреля	26 апреля	3 мая
1. Пульт управления на ADXL345 и Arduino Nano				
2. Захват				
3. Сборка манипулятора с управлением на STM микроконтроллере.				
4. Разработка системы управления. Достижение максимально возможной точности.				
5. Демо-образец				

	необходимо	наличие
<b>Платы и контроллеры</b>		
Arduino Uno	1	1
Arduino Nano	1	1
XNucleo	1	1 (от преподавателя)
STM плата с MEMS акселерометром	2	2
Плата с акселерометром ADXL345	2	2
Плата Bluetooth HC-05	1	1
Плата CP2102	1	1 (от преподавателя)
Геймпад Defender	1	1 (от преподавателя)
<b>Механические детали</b>		
Подшипники для основания 6-8 мм	5	5
Подшипники для оси сервоприводов 7-8 мм	3	0
Болты, гайки, шайбы разных размеров (набор)	1	1
<b>Серводвигатели</b>		
Серводвигатели для манипулятора (AeroStar)	3	3
Серводвигатели для захвата (MG995)	1	1
<b>Корпуса</b>		
Корпус пульта управления	1	0
<b>Датчики</b>		
Акселерометры для тестов	1	1
Гироскопы для теста	1	0
<b>Кабели</b>		
USB кабель для STM	1	1
USB кабель для arduino	1	1
<b>Расходники</b>		
Макетная плата 85x55 мм (маленькая)	6	6
Макетная плата 160x55 мм (большая)	2	2
Набор коннекторов мама-мама (набор)	1	1
Набор коннекторов мама-папа (набор)	1	1
Набор коннекторов папа-папа (набор)	1	1
Набор компонент (кнопки, резисторы, конден)	1	1