# TO DO List

## Ricollegare i motorini: FATTO

## Fare pulizia

## Far funzionare tutti i singoli movimenti da riga di comando

Comandare tutti i possibili movimenti da locale da raspberry – senza calibrazione

1. Creare “step backward” per ARM
2. Creare “step forward” per ARM
3. Creare “Init” per “ARM”
4. Creare “Start”
5. Creare “Go”
6. Monitorare corrente ingresso di 9V
7. Creare collegamento di 5V per raspberry Pi

## Far funzionare tutti i singoli movimenti da riga utente remota

Comandare tutti i possibili movimenti da remoto da raspberry

Serve sistemare la classe “Movement”

## Far funzionare tutti i singoli movimenti da riga utente remota

1. Rinominare MotorHandlerClient in TCPClient
2. Rinominare MotorHandlerServer in TCPServer
3. Comandare tutti i possibili movimenti da remoto da raspberry