

Progetto che prevede:

- controllo quadrupede (movimentazione walking) tramite pyfirmata con arduino (codice in python);
- controllo ultrasonic su gpio raspberry in python;
- connessione arduino-raspberry;
- 4 zampe da 2 servo (8 servo in totale);
- connessione ws-socket PC-raspberry;
- alimentazione tramite un unico powerbank connesso su raspberry (Arduino è alimentato direttamente da raspberry su porta USB)

