Приложение А1. Шаблон отчета по модулю “А” для Ровера

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| КОНКУРСАНТ № \_\_\_\_\_\_  ФИО Конкурсанта\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_    *Данная ведомость выдается конкурсантам в электронном виде.* | | |
| № | ОПИСАНИЕ ТЕХ. ЗАДАЧИ | ОТЧЕТ О ВЫПОЛНЕНИИ |
| 1 | В файле Contact\_controller.py в функции perform\_movment произведена настройка необходимого параметра | Скрин содержимого perform\_movment с измененным параметром |
| 2 | В файле Contact\_controller.py в функции perform\_spin\_angle произведена настройка необходимого параметра | Скрин содержимого perform\_spin\_angle с измененным параметром |
| 3 | Демонстрация отработки алгоритма сброса | Код для сервопривода |
| 4 | Проверить связь Ровера и Серверного ПО | Скрин серверного ПО |

Приложение А2. Шаблон отчета по модулю “А” для Коптера

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| КОНКУРСАНТ № \_\_\_\_\_\_  ФИО Конкурсанта\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_    *Ведомость выдается Конкурсантам в печатном (электронном) виде* | | |
| № | ОПИСАНИЕ ТЕХ. ЗАДАЧИ | ОТЧЕТ О ВЫПОЛНЕНИИ |
| 1 | Проверить видеопоток с камеры Raspberry Pi | Скрин топика /main\_camera/image\_raw |
| 2 | Настроить Killswitch / Disarm | Скрин окна настройки Disarm из QGC |
| 3 | Составить карту Aruco - маркеров | Вписать карту aruco-маркеров |
| 4 | Проверить с помощью автоматической проверки образ, корректность настроек и работы всех подсистем квадрокоптера. Команда в cmd: rosrun clover selfcheck.py  Прикрепить скриншот командной строки | |
| Скрин командной строки после выполнения команды rosrun clover selfcheck.py | | |