

Идентификатор	Требование
F_System_1	Необходимо рассчитать оптимальное питание для системы, для безопасной работы. Для этого нужно рассчитать номинал шунтирующих резисторов согласно входному и выходному напряжению для источника питания и серво моторов.
F_System_2	Манипулятор должен начинать движение, как только в кадр попадает объект "Рука"
F_System_3	Манипулятор должен двигаться по направлению к объекту "Рука"
F_Vision_1	Система должна определять объект "Рука" в кадре
F_System_4	Система должна высчитывать координаты объекта "Рука" на изображении
N_System_1	Система должна распознать объект "Рука" с точностью не менее 80 процентов, чтобы начать движение
N_Vision_1	В кадре должен находиться только один распознаваемый объект "Рука"
N_Connection_1	При возникновении ошибок с подключением к порту Ардуино ttyACM0, подключиться к ttyACM1
N_System_2	Система не может повернуть мотор на больший угол чем рассчитанный максимальный
N_Algorithm_1	На каждой итерации система должна совершать поиск центра выделенного объекта для последующих расчетов углов поворотов моторов