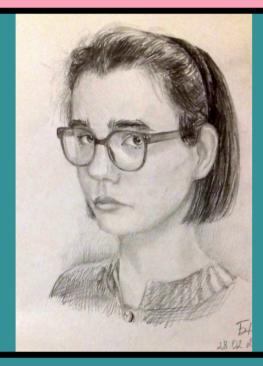
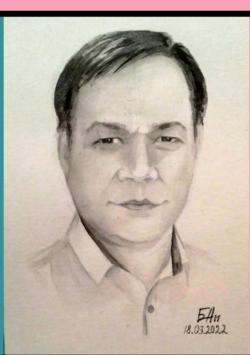
# Плакат команды "кВАНт"

Состав команды «кВАНт» ОГБОУ «ТФТЛ»:

- Гужихин Иван (программирование, создание технического описания, изучение работы датчиков Webots);
- Бан Ангелина (программирование, создание тренировочного лабиринта, создание плаката); Наш тренер: Косаченко Сергей Викторович



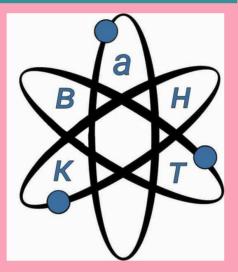




## Автор портретов Ангелина Бан

#### Аннотация

Плакат подготовлен участниками команды «кВАНт» для участия в XII Региональной олимпиаде по образовательной робототехнике школьников Томской области 2024 в регламенте RoboCupJunior



Rescue Simulation. Эмблема нашей командь

#### Ссылки:

https://github.com/AngelinaBan/RoboCup-Rescue-Maze-/blob/main/

техническое\_описание\_квант\_конечное.pdf

#### техническое описание

https://www.youtube.com/watch?v=iiqKYaB7S5Q

- видео

https://github.com/AngelinaBan/RoboCup-Rescue-Maze-/blob/main/kvant1\_контроллер\_для\_робота.cpp

- код для контроллера робота

## Наши достижения







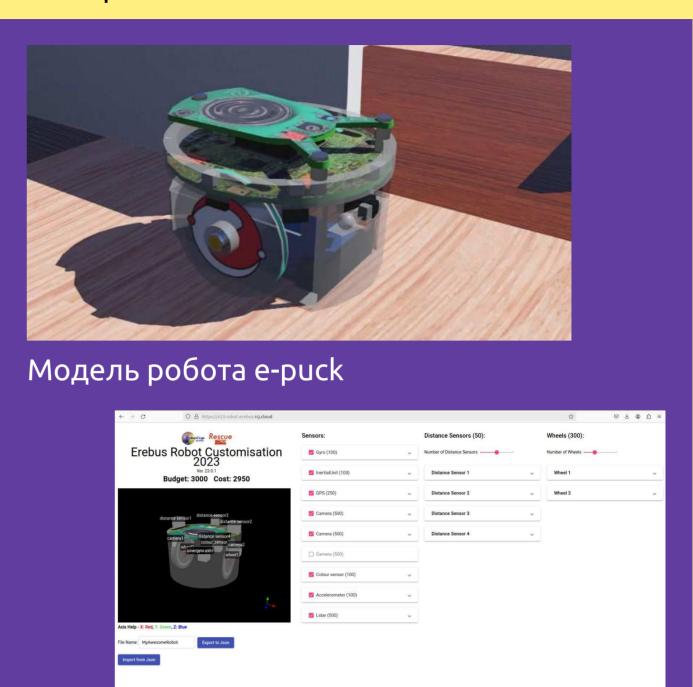




https://kvantoriumtomsk.ru/tpost/cx6dfridu1-kvantorianets-iz-parabeli-stal-pobeditel 0 - Иван Гужихин, победитель Всероссийской ярмарки проектов «Expo-TECH Junior» https://vk.com/wall-112410914\_656 - Иван Гужихин, 3 место в Кубке Губернатора ТО по робототехнике

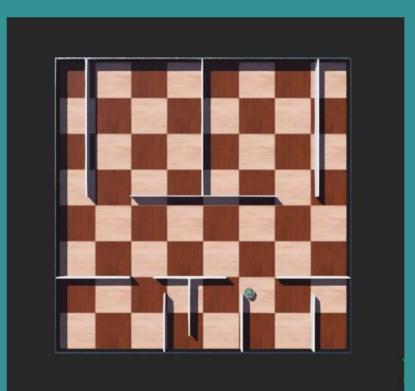
Описание робота

Для реализации алгоритма мы использовали модель робота e-puck, в утилите Erebus были установлены два датчика расстояния.



# Тренировочное поле

Утилита Erebus



Для тестирования робота, мы создали в симуляторе первое тренировочное поле – самодельный лабиринт. В настоящее время мы рабираемся с полями от Erebus

Самодельное поле для тренировок робота

### Планы

Улучшить свои навыки в программировании: научиться строить карту и проходить лабиринт по алгоритму А\*. В дальнейшем применить их на практике в реальном Rescue Maze.

Мы благодарны вам: ТФТЛ, Командам, передавшим нам свой опыт И всем, кто пожелать победы нам хотел: Словами: "Справитесь! И справится ваш робот!"

Особо благодарны мы нашему тренеру.