Am adaugat mai multe documente din care reiese de unde a plecat proiectul.

Mai jos sunt poze cu asamblarea noului brat care vine pe sasiu, trebuie sa schimb unele suruburi pentru ca nu sunt destul de lungi sa strang piulita pe ele.

M-am interesat putin si de markere aruco:

Markerele ArUco sunt utilizate în viziunea computerizată pentru identificare unică, poziționare și estimare a poziției și orientării unui obiect într-un spațiu tridimensional. Aceste markere sunt structuri binare alb-negru care pot fi detectate de o cameră și interpretate prin algoritmi specializați.

Markerele ArUco pot fi generate folosind biblioteci precum OpenCV.

**Online**: Există generatoare online de markere ArUco care oferă opțiunea de a descărca markere individuale sau o foaie întreagă cu markere.

Pentru a detecta markerele într-o imagine sau într-un flux video, poți folosi funcționalitățile din OpenCV:

Pentru a determina poziția și orientarea markerului în raport cu camera, trebuie să calibrați mai întâi camera pentru a obține parametrii.

Merge utilizat si cu ROS.

+camera pentru stickere+jacobian+pid

Video-uri care m-au ajutat sa asamblez robotul:

<https://youtu.be/hTZ2z_C9dSU?si=k9bb-risQoysPciC>

<https://youtu.be/bKY8MJDq3p0?si=kXh3yHNRICEHL2Be>

<https://youtu.be/bmIBn6t7TuM?si=BPMaLillLMS1CffS>

Robotul:

<https://www.aliexpress.com/item/1005005352898104.html?spm=a2g0o.productlist.main.11.5624sDyMsDyMcj&algo_pvid=cc53f7a6-014b-4a3b-9834-0a9b0aa86d83&algo_exp_id=cc53f7a6-014b-4a3b-9834-0a9b0aa86d83-5&pdp_npi=4%40dis%21RON%21332.07%21119.55%21%21%21499.80%21179.93%21%40210385a817315964071466016ea826%2112000032717884039%21sea%21RO%211760724123%21X&curPageLogUid=rAIgj7KlYLv9&utparam-url=scene%3Asearch%7Cquery_from%3A#nav-specification>

Aruco:

<https://docs.opencv.org/4.x/d5/dae/tutorial_aruco_detection.html>

<https://chev.me/arucogen/>

<https://www.geeksforgeeks.org/detecting-aruco-markers-with-opencv-and-python-1/>

<https://www.youtube.com/watch?v=sg1bVJBjbng>

<https://www.youtube.com/watch?v=lbgl2u6KrDU>

https://www.youtube.com/watch?v=\_gvvK6h-wxg

Incercare de Jacobian(matlab):

<https://chatgpt.com/share/675fe6fc-12e0-8011-952b-2efe243f8467>

Pid:

https://chatgpt.com/share/675fe902-bbbc-8011-ade7-ef212772c063

A desk with tools and objects on it

Description automatically generatedA machine on a table

Description automatically generatedA metal parts on a table

Description automatically generatedA machine on a table

Description automatically generated