Ключевые задачи на сентябрь.

Андрей (Tech Lead)

* Инвентаризация: составление списков своих и казенных компонентов (1/2 дня) *[27 августа]*
* Запуск ROS2 Jazzy системы (1 день первичная настройка)
* Получение валидных данных лидара и решение SLAM на их основе (14 дней) *[14 сентября]*
  + Получение полной картины данных (7 дня)
  + Переписывание кода на С и публикация в топик ROS2 (7 дней)
* Создание 3D и matlab модели манипулятора (7 дней) *[30 сентября]*
  + Созлание 3д модели (Триггерит изготовление Глебом манипулятора) (5 дней)
  + Экспорт в матлаб (2 дня)

Сергей (Integration Technician)

* Создание головы робота (Триггерит программирование Андреем мультимедийного наполения головы робота) (3 дня)
* Разводка и травление платы для поверхностного монтажа электроники колёс. Первая итерация (14 дней) *[14 сентября]*
  + Разводка 7 дней
  + Травление и пайка 7 дней
* Реализация системы предотвращения столкновений на основе сонаров (7 дней)

Глеб (Mechanical Engineer)

* Изготовление пластиковых деталей корпуса и элементов усиления этажей (7 дней)
* Изготовление нежёсткой подвески, уравнивающей трение в колёсах на неровной поверхности (21 день)

Побочные задачи и дополнительные обязанности.

Андрей (Tech Lead)

* Ведение телеграмм-канала разработки (ежедневно)
* Программирование мультимедиа головы робота (1 день)
* Работа над представление проекта в научных и конкурсных мероприятиях
* Закупка или требование компонентов (в потоке)
* Написание статьи о реверс-инжениринге лидара (опционально)

Сергей (Integration Technician)

* Разработка улучшенной версии головы робота (в свободное время)
* Проведение тестов, устранение дефектов платы, изготовление улучшенной. (при необходимости)

Глеб (Mechanical Engineer)

* Изготовление деталей и сборка манипулятора по модели (Триггерит спецзадачу фрезеровки зубчатых колёс редуктора) (7 дней)
* Изготовление зубчатых колёс редуктора (7 дней)
* Проведение измерений, изготовление прототипов деталей, итерационная разработка

