

```
12 from nutrons import Robot
13 from networktables import NetworkTable
14 from wpilib import DigitalInput, Encoder
15 from autonomous.test_auton import AutonDrive
16
17
18
19
20
21
22 class MyRobot(wpilib.IterativeRobot):
23     '''Main robot class'''
24
25     def robotInit(self):
26         '''Robot-wide initialization code should go here'''
27         self.sd = NetworkTable.getTable('SmartDashboard')
28         self.i = 0
29         Robot.dt = Drive_train()
30         Robot.elevator = Elevator()
31         Robot.intake = Intake()
32         Robot.twstick = wpilib.Joystick(1)
33         Robot.hstick = wpilib.Joystick(2)
34         Robot.left_drive = MultiMotor(4)
35         Robot.right_drive = MultiMotor(3)
```

```
12 self.gyro = imu.ImuGyro()
13 #self.logger.info("Setting default")
14 def driveTn(self,throttle,wheel,h):
15     '''Takes a speed, a turn-ratio, and an h-wheel and sets each motor'''
16     (left,right,h) = self.h_drive(throttle,wheel,h)
17     Robot.left_drive.set(-left)
18     Robot.right_drive.set(right)
19     Robot.h_motor.set(h)
20
21     def driveRN(self,left,right,h):
22         '''Takes a left motor, right motor, and h-wheel, and sets each motor'''
23         Robot.left_drive.set(-left)
24         Robot.right_drive.set(right)
25         Robot.h_motor.set(h)
26         h_drive(self,throttle,wheel,y):
27             '''Takes a speed, a turn-ratio, and an h-wheel and sets each motor'''
28             (left,right,h) = self.h_drive(throttle,wheel,h)
29             Robot.left_drive.set(-left)
30             Robot.right_drive.set(right)
31             Robot.h_motor.set(h)
32             return (left,right,h)
33
34     def get_field_centric(self, theta, forward, right):
35         '''Takes field centric values and returns and sets the values'''
36         theta = radians(theta)
37         temp = forward*cos(theta) + right*sin(theta)
38         right = -forward*sin(theta) + right*cos(theta)
```

سیاوش مبرهن

رزومه کامل

نسخه فارسی : siavash-mobarhan.ir/fa

نسخه انگلیسی : siavash-mobarhan.ir

شرایط فعلی

حدودا دو سال است که فقط در خارج کار میکنم، در ترکیه در شرکت بزرگ نرم افزاری اما تازه تاسیس، مسئول تمامی کارهای فنی از ساخت و طراحی وبسایت و اپلیکیشن های موبایل و استقرار و تنظیمات سرور را انجام میدهم، همچنین سرپرست تمام برنامه نویس های آنجا می باشم

اهداف

هدف اصلی من از کارکردن در کنار شما علاوه بر یاد گرفتن چیز های جدید و خدمت و همکاری با شما تامین امتیاز های مورد نیاز برای امریه سربازی (سابقه کاری رسمی در شرکت دانش بنیان) می باشد و با تلاش در ارایه کار با کیفیت بالا، امید به همکاری با شما در دوره امریه را نیز همچنین دارم

پیشنهادات

از آنجایی که دانشجوی ترم ۵ کامپیوتر هستم و با وجود کلاس و پروژه های دانشگاه ساعت کاری من با سایر افراد غیردانشجو تفاوت دارد و همچنین در روز های تعطیل هم کار میکنم برای جلوگیری از مشکلات ناشی از این تفاوت و تداخل ها پیشنهاد میکنم از روش پروژه ای استفاده کنیم برای اطمینان و جلوگیری از هر گونه ضرر برای شما و جلوگیری از مشکلات

برای مثال به اندازه یک سال حق بیمه ای که برای من پرداخت میکنید در همین ابتدا پروژه از شما میگیرم و انجام میدهم و از شما کوچک ترین مبلغی دریافت نمیکنم، سپس میتوانیم بقیه سال را به صورت پروژه ای با قیمت و ددلاین های توافقی بدون مشکل به همکاری خود ادامه دهیم