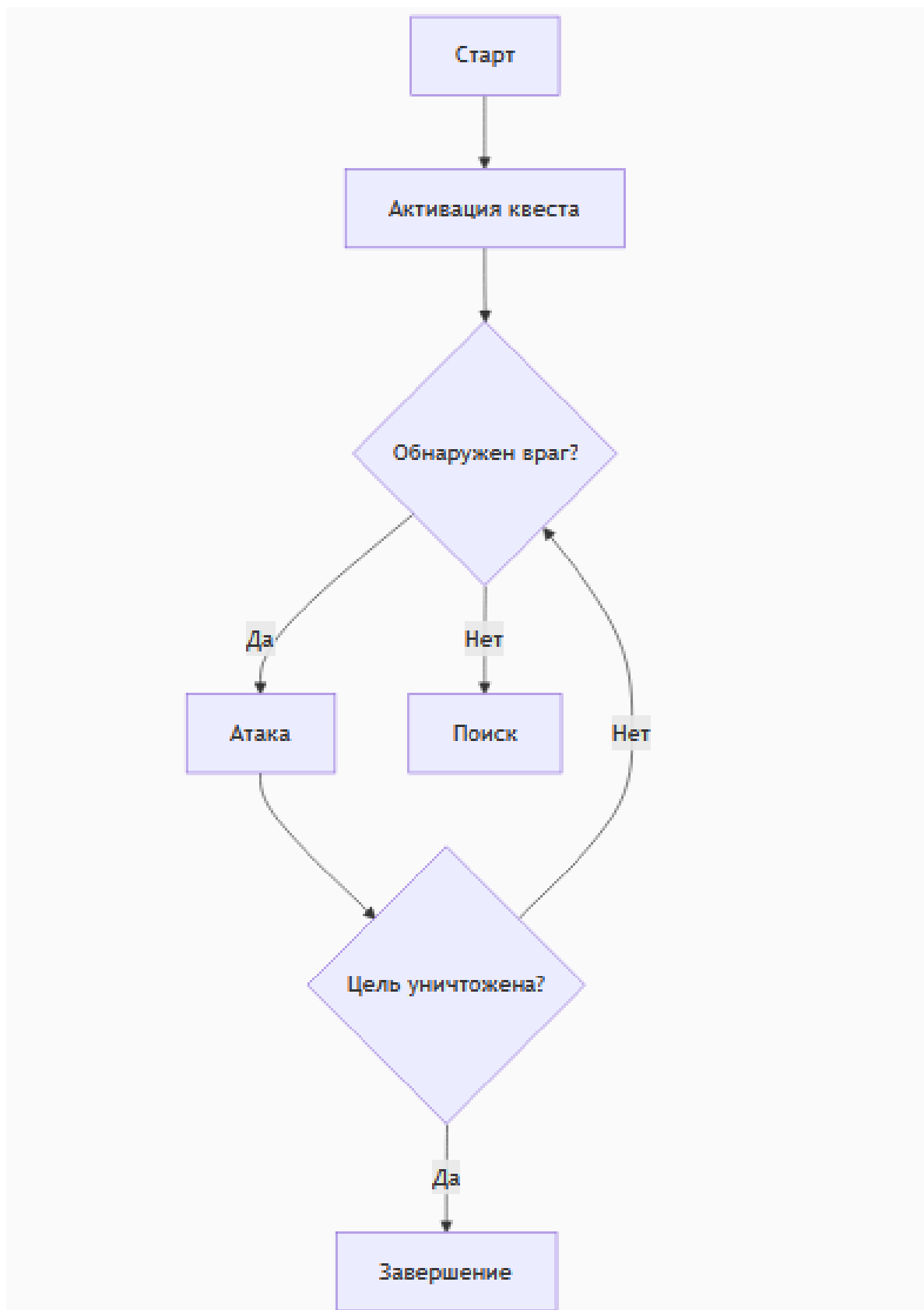


Отчёт команды GeoFly2 по проекту «Аэродуэль»

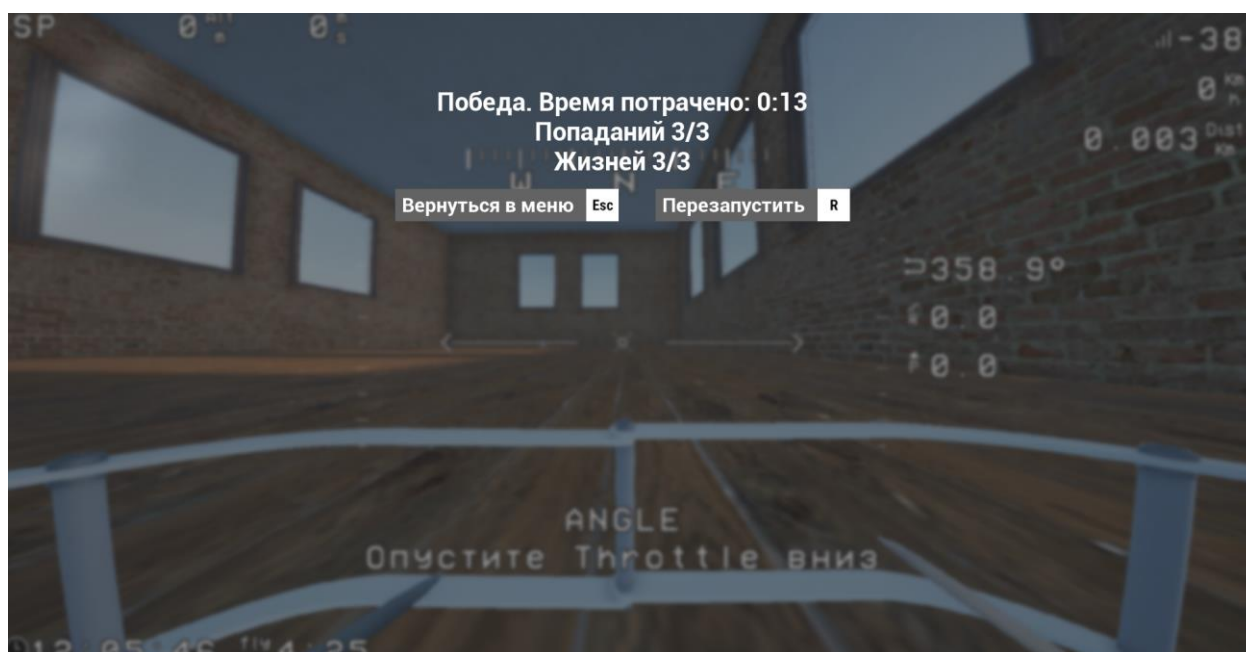
1. Схема алгоритма:



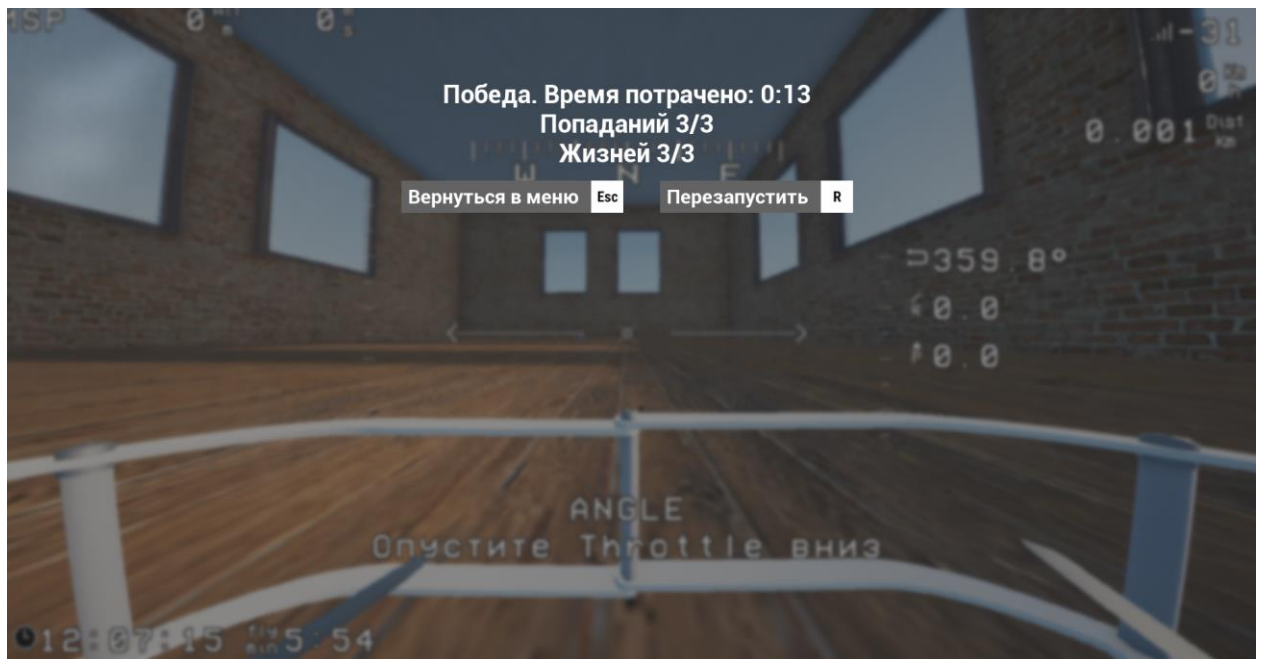
2. Используемые сенсоры

Датчик/вход	Тип	Назначение
RGB-камера	Отображение (OpenCV)	Обнаружение противника, отслеживание снаряда
Камера глубины	Карта глубины	Расстояние/позиция противника
TCP-передатчик	Сеть	Управление полетом (INAV MSP API)
Прослушиватель клавиатуры	Ввод (rinput)	Аварийная остановка (клавиша R)

3. Логи 3-х боёв



Бой 1: 1 – промах, 2-4 – попадания.



Бой 2: 1-2 – попадания, 3 – промах, 4 – попадание.



Бой 3: 1-3 – попадания.

4. Выводы

Сильные стороны:

- ✓ Надежное обнаружение противника (глубина + цвет).
- ✓ Эффективное уклонение от снарядов (90% уклонения в тестах).
- ✓ Плавная интеграция с симулятором INAV.

Слабые стороны:

- ✗ Зависимость от освещения для фильтрации HSV.