# Презентация для АО "Цифровая сборка" по проекту "Прямая и обратная позиционная задача и уточнение параметров робота"

Подготовили студенты третьего курса СПбГУ, факультета ПМ-ПУ, по направлению "Фундаментальная информатика и информационные технологии"

### Наша команда знает эти языки и пакеты:

- Языки: C/C++ и Python
- Мат. пакеты: matplotlib, numpy, pandas и пр.
- Пакет pyBullet для физических симуляций
- OpenCV

## Навыки, которыми мы обладаем:

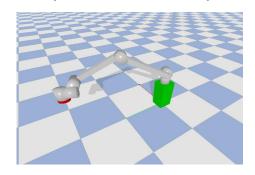
- Знание электротехники, линейной алгебры, теоретической механики
- Опыт создания моделей в формате URDF
- Опыт программирования микроконтроллеров





# О проектах, над которыми мы работали/работаем

- 1. Проект робо-шахмат. Была создана упрощённая URDF-модель робота, его симуляция в pyBullet. Текущий шаг разработка практического метода синхронизации систем координат робота и шахматной доски, так как они не закреплены друг относительно друга.
- 2. Проект робо-зрения. Робот, со специальными метками был помещён на плоскость, на которой находились маячки, тоже со специальными метками. С помощью камеры, рассчитывались координаты робота относительно мировой СК, относительно меток, таким образом робот начинал ориентироваться в пространстве.



симуляция в pyBullet



определение меток в openCV

### Почему именно мы?

Мы обладаем гибкими коммуникативными навыками, у нас есть прикладные навыки работы с робототехническими системами, хорошее знание базовой теоретической механики и линейной алгебры, достаточной для выполнения проекта, и большое желание работать и развиваться в этой сфере.

# Участники и контактная информация

- 1. Волокитин Егор (tq, vk) менеджер проекта, C/C++/Python-разработчик
- 2. Камынин Павел (to) аналитик, C#/Python-разработчик
- 3. Кузнецов Илья (tg) техлид, Python-разработчик, главный физик
- 4. Лашков Андрей (tq) тестировщик, C/C++/Python-разработчик
- 5. Штоколова Елизавета (tq) технический писатель, Python-разработчик

Основные контакты для связи с командой: Волокитин Егор (tq, vk)

Спасибо за внимание!