**Арсений Казаков:**

1. Провели созвон, обсудили планы на неделю.
2. Научился определять координаты объекта модели в питоне.
3. Научился считать расстояние шарика, приземлившегося после броска на пол, от камеры, расположенной на роботе.
4. Провел серию опытов, чтобы посмотреть на зависимость расстояния от скорости.

**Анастасия Филонова:**

1. Провели созвон командой, решили, что нужно сделать на этой недели.
2. Создала репозиторий на гитхабе. https://github.com/anastaishafilonova/Robo\_Basketball
3. Отредактировала выемку, потому что до этого она неполностью покрывала руку и из-за этого иногда шарик вылетал.
4. Научилась менять скорость броска (задаётся как параметр функции throw, положение руки изменяется с помощью контроллера на angular\_velocity \* timestap)