**Арсений Казаков:**

1. Научился управлять сервомоторами на 360 градусов
2. Вывел руку на стартовую позицию
3. Предложил идею отключения гравитации для того, чтобы после привода робота в начальное положение опустить ему мяч плавно в руку

**Анастасия Филонова:**

1. Добавила в xml roki теннисный мяч и пол
2. Научилась включать и отключать гравитацию и добавила это в скрипт (чтобы мяч прилетал в руку при её стабилизации)
3. Пыталась изначально поменять xml-скрипт, чтобы всегда в настройках робота было зафиксированно правильное положение, но по неизвестным причинам происходили колебания руки, поэтому мы решили задавать эти настройки уже в питоновском коде