|  |  |
| --- | --- |
| Присвоенное имя робота в сети: | echo $ROS\_HOSTNAME |
| IP-адрес робота в сети роутера-полигона: | hostname -I (ip a) |
| Название дистрибутива Linux: | lsb\_release -a |
| Кодовое имя сборки Linux: | lsb\_release -a |
| Версия интерпретатора Python3: | python3 -V (python3 --version) |
| Версия библиотеки rospy: | pip3 show rospy |
| Версия пакета turtlebro: | rosversion turtlebro |
| Версия прошивки микроконтроллера материнской платы: | rosservice call /board\_info "request: {}" |
| Серийный номер системной платы робота (mcu\_id): | rosservice call /board\_info "request: {}" |
| Размер оперативной памяти (Мбайт): | free -h |
| Текущий часовой пояс на роботе в формате “Time zone:Continent/City (XXX, +XXXX)”: | timedatectl | grep zone |
| Версия образа ОС, установленной на Raspberry Pi: | cat /boot/version |
| Топики из инструкции к роботу присутствуют на роботе: | rostopic list |
| Температура процессора в градусах (С): | vcgencmd measure\_temp |
| Температура входит в указанный в Акте диапазон температур: | vcgencmd measure\_temp |
| Максимальное разрешение камеры (пикселей): | v4l2-ctl --list-formats-ext |
| Значение напряжения аккумуляторной сборки из топика батареи: | rostopic echo /bat -n 1 | grep voltage |
| Разница напряжения аккумуляторной сборки в показаниях между топиком /bat и мультиметром находится в допустимом диапазоне из Акта: |  |
| Камера работоспособна: | через веб-интерфейс ip:8080 |
| Одометрия корректна при линейном движении робота: | через веб-интерфейс ip:8080 и РУЛЕТКА |
| Одометрия корректна при угловом вращении робота: | через веб-интерфейс ip:8080 и пару оборотов |
| IMU датчик работает корректно: | rostopic echo /imu -n 1 |
| Лидар работает корректно: | rostopic echo /scan -n 1 |
| Светодиодная подсветка работает: | FastLed 30 пин 24 светодиода |
| Кнопки D22-D25 работают: | Arduino > exe > digital > button |