שקופית 1 (גיא) – הצגה שלנו, של שם המאמר והכותבים שלו.

שקופית 2 (גיא) – ריצה על הנקודות.

שקופית 3 (ניצן) – הסבר על המשימה, הרכבה של חלקים עם פירוט על איזה חלקים כלולים. יש בסיס, 3 גלגלי שיניים, ו-2 צירים. להסביר שיש הבדל בין החלקים, לחלק יש סימטריה מלאה, לחלק יש סימטריה חלקית.  
עבודות קודמות התעסקו בעיקר בלזהות אובייקטים לא מוכרים, כלומר אובייקטים שמעולם לא זיהיתי לפני, ולתכנן את המסלול אל האובייקט ואת הדרך בה צריך להרים את האובייקט.  
העבודה הזו מתעסקת בהרכבה מקצה לקצה של המנגנון.  
להציג את הרשימה של התוכנות והחומרות שבהם השתמשו בפרויקט, ניתן להגיד כי הם מתקשרים לקורס.  
לאחר שהסברנו מה עשו פעם, הפתרון של המשימה נוצר ע"י פתרון הנדסי של בעיה מורכבת (4 השלבים שכתובים במצגת).

שקופית 4 (גיא) – יצירת בסיס נתונים סינטטי אין סופי בשניות.  
משתמשים במצלמת RGDB כדי לתפוס את התמונות מהעולם האמיתי ומשתמשים בכלים של Image processing כדי לגשר את הפער בין הסימולציה למציאות.  
להציג את ה-4 תמונות ולהסביר את המעבר מהמציאות לסימולציה ואת ההבדלים בין התמונות (במציאות יש הרבה יותר רעשים וכו...).  
יודעים מראש באיזה אוריינטציה צריך לתפוס את החלק ואיך להניח אותו כדי להצליח במשימה.  
משתמשים בmoveit על מנת לבצע את פעולת התזוזה.  
בסופו של דבר, הרובוט נשלט על ידי הסימולטור, הסימולטור מבצע קודם ואם מצליח מודיע לרובוט לבצע את אותה הפקודה.

שקופית 5 (עמית) – נציג את תוצאות הניסוי. התייחסות לאחוזי ההצלחה. להסביר למה השלב השני כל כך נחוץ. השלב הראשון הוא הזיהוי עצמו והשלב השני הוא pose refinement וזיהוי סימטריות והערכת פוזיציה נוספת מתצלומים קרובים יותר.  
להציג את ההבדלים במעלות בין השלב הראשון לשני.  
להסביר שאם שלב אחד נכשל באמצע, עוצרים אותו מתקנים וממשיכים והאחוזים של השלב הבא נמדדים ללא תלות בשלב הקודם.

שקופית 6 (עמית) – אפשר להתייחס למשימת ההרכבה כמשימת pose estimation מכיוון שיש הנחות קדם על המערכת ואפשר להתרכז בעיקר בלהעריך את המיקומים של כל חלק ולהרכיב לפי ההנחות והמודלים שיש לנו.  
להקריא את הנקודה השנייה.  
הערכת מיקום ע"י 3 שלבים נפרדים, פתרון בעיה גדולה ע"י פירוק לבעיות קטנות יותר ופתרונן.

שקופית 7 (ניצן) – להקריא את נקודה 1 ולתת דוגמה כשתגיע משימה חדשה, להרים את ההגדרות בסימולציה וללמד את המודלים לפתור את הבעיה לוקח זמן וזה עלול ליצור בעיות חדשות שלא נתקלנו בהן במשימה שנפתרה.  
להקריא את נקודה 2 ולהביא דוגמה לכבל לפלאפון או למוצר גמיש שקשה להרים.  
צריך לייצר את החלקים הווירטואליים של הבעיה על מנת לאמן את המודלים לפתור את הבעיה.   
הייתי ממליץ שנייצר את הcad מודל תוך כדי תהליך הזיהוי של האובייקטים.  
בנוסף, הם לא עשו שימוש במידע העומק ואלגוריתמי הרכבה מסובכים כדי להבין איך נראה האובייקט ואיך לתפוס אותו, הם השתמשו בהרבה מידע מקדים של איך לתפוס את האובייקט.   
סך הכל, הפתרון היה מוצלח ופתר בעיית הרכבה מלאה.