Тут будут собраны все ссылочки на вещи, которые использовались в работе:

1. <https://www.raspberrypi.com/software/operating-systems/#raspberry-pi-os-64-bit> – образ распберри диска, лучше брать 32 бита
2. <https://habr.com/ru/sandbox/148360/> - установка образа распберри и подключение удаленого рабочего стола
3. <https://www.realvnc.com/en/connect/download/viewer/> - вещь для удаленного рабочего стола, лучше нет
4. <https://stackoverflow.com/questions/57883178/how-to-install-cv2> - установка библиотеки opencv на линукс.
   1. Также вот: <https://systop.ru/linux/37-ustanovka-open-cv-linux.html>
   2. И вот: https://pythonpip.ru/examples/kak-ustanovit-biblioteku-opencv-v-python-2-sposoba
5. <https://voltiq.ru/raspberry-pi-arduino-serial-communication/> - подключение ардуино кода к коду питона, чтобы все работало вообще каеф
6. <https://robotclass.ru/tutorials/opencv-color-range-filter/> - отсюда были взяты крутилки для регулирования скорости и поворота. То бишь просто для визуализации, как это происходит, в будущем это не нужно, так как будет автономно и основываться на данных с датчиков расстояния и лидара ну и конечно в зависимости от миссии робота (доставить заказ к столу или просто стоять и ждать, будут и происходить вычисления)
7. <https://blog.instalator.ru/archives/424> - конвертация внутри ардуино из string to int
8. <https://stackoverflow.com/questions/7585435/best-way-to-convert-string-to-bytes-in-python-3> - конвертация в питоне из string to byte
9. <https://www.makerguides.com/sharp-gp2y0a21yk0f-ir-distance-sensor-arduino-tutorial/> - датчик приближения – что, куда и для чего подсоединять. И пример кода ардуино
10. <https://askdev.ru/q/kak-izmenit-razreshenie-ekrana-raspberry-pi-zakryto-55859/> - если поломались размеры экрана распберри, то вот
11. <https://www.systop.ru/linux/41-open-cv-osnovy-raboty-s-izobrazheniyami.html> - визуализация через камеру и библиотеки piCamera, но мы использовать ее не будем
12. <https://github.com/EFeru/hoverboard-firmware-hack-FOC> - оригинальная прошивка