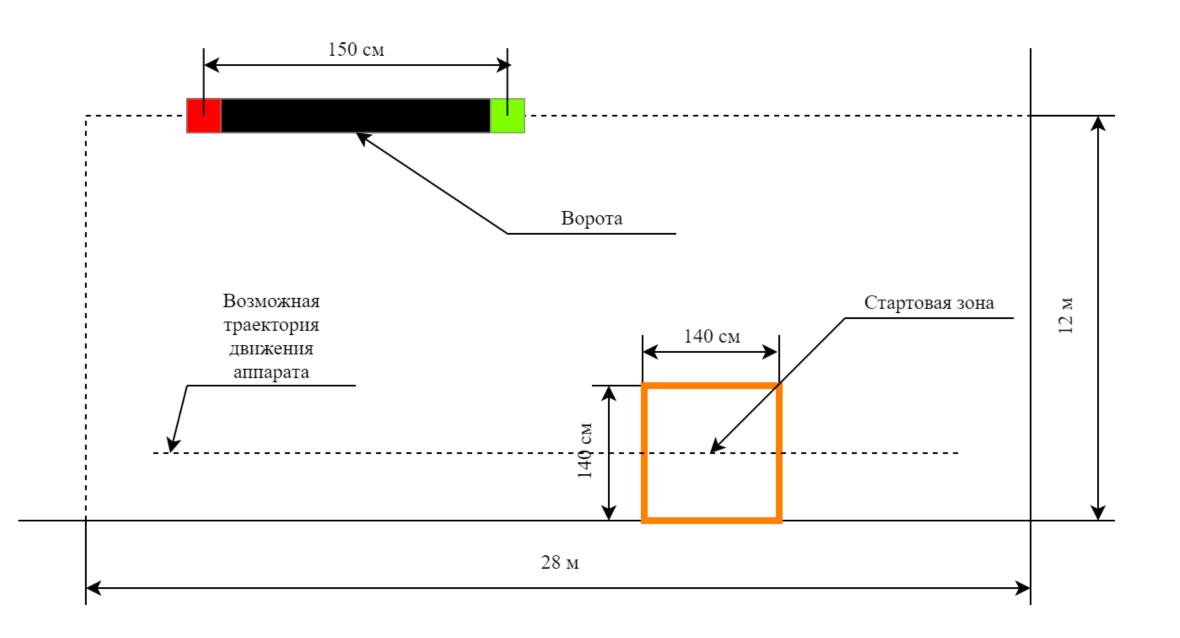
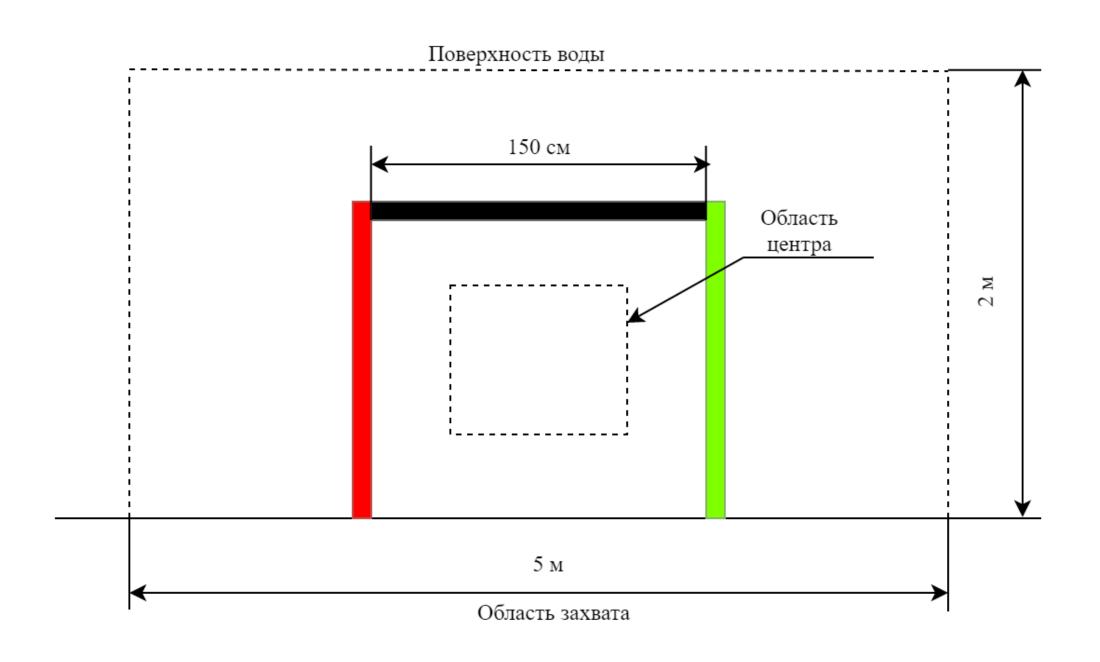
Проект по Qt

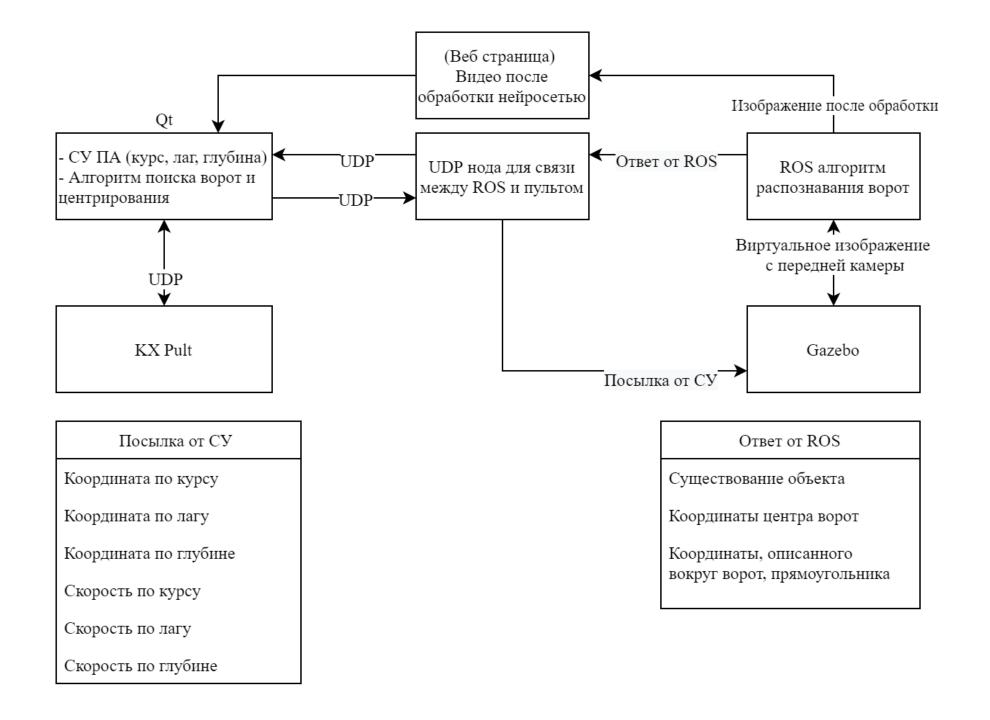
Плотников Владислав, СМ11-41М

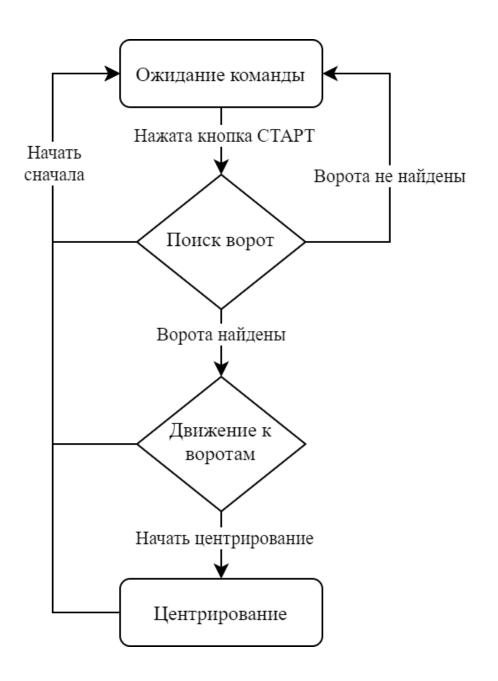
Назначение и структура проекта

- Отображение состояния модели (состояние конечного автомата)
- Система управления ПА Кусто 3: курс, лаг, глубина
- Алгоритм центрирования
- Связь с ROS (детектор объектов): обработанное нейросетью изображение
- Связь с симулятором Gazebo (модель первой миссии на соревнованиях в Сингапуре): выдача управляющих сигналов
- Связь с kx-pult для отладки

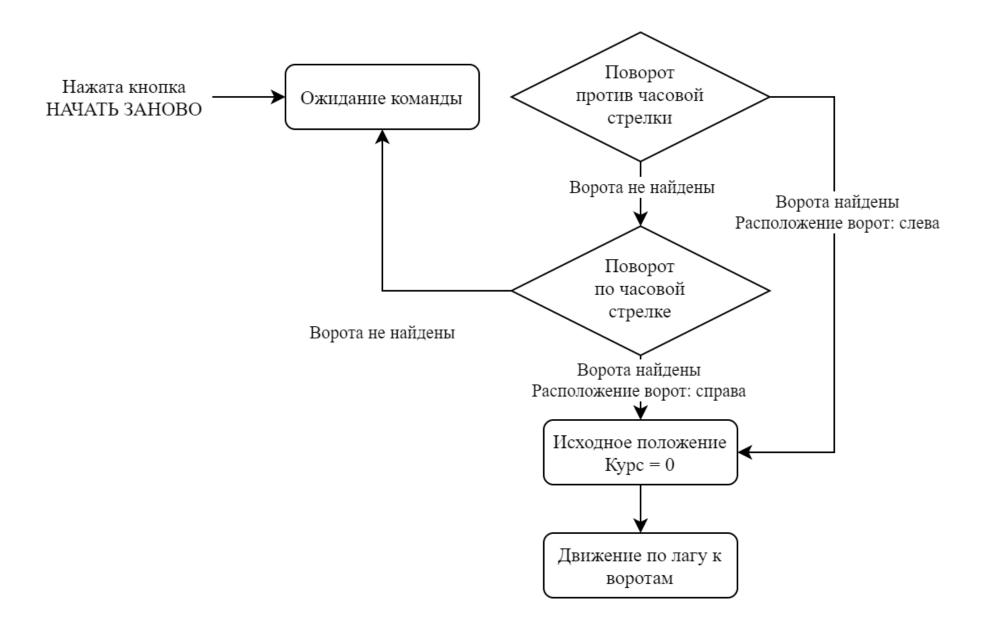








Поиск ворот



Движение по лагу к воротам

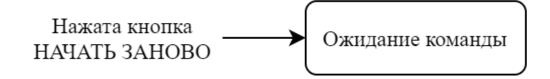
Контур лага разомкнут по координате и по скорости

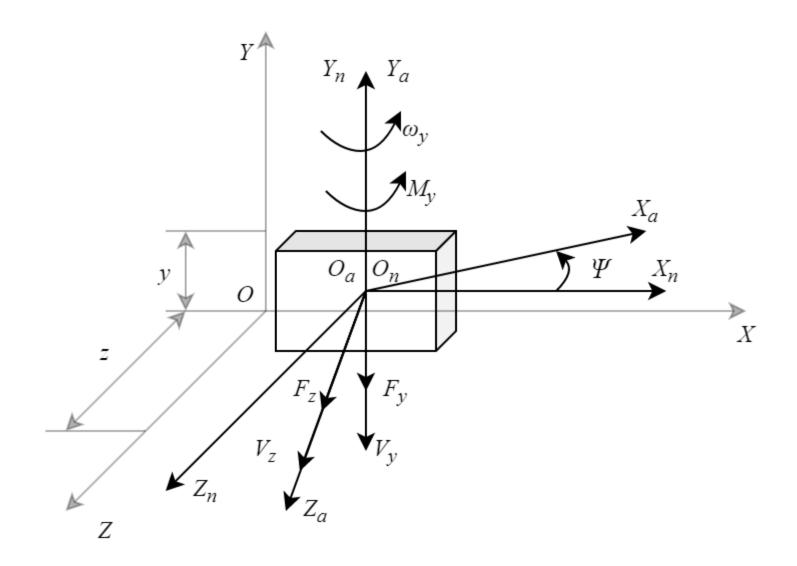


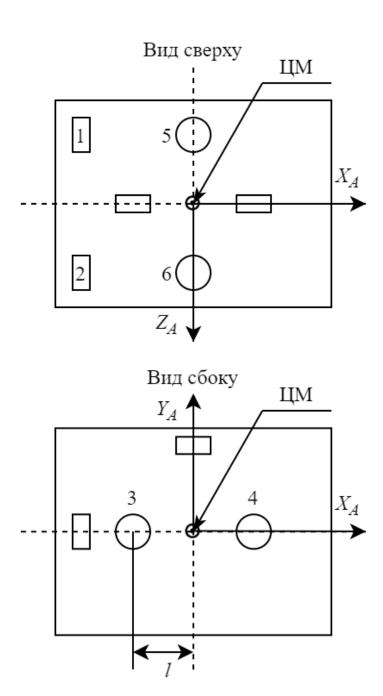
Центрирование

Контура лага и глубины замкнуты по координате и разомкнуты по скорости

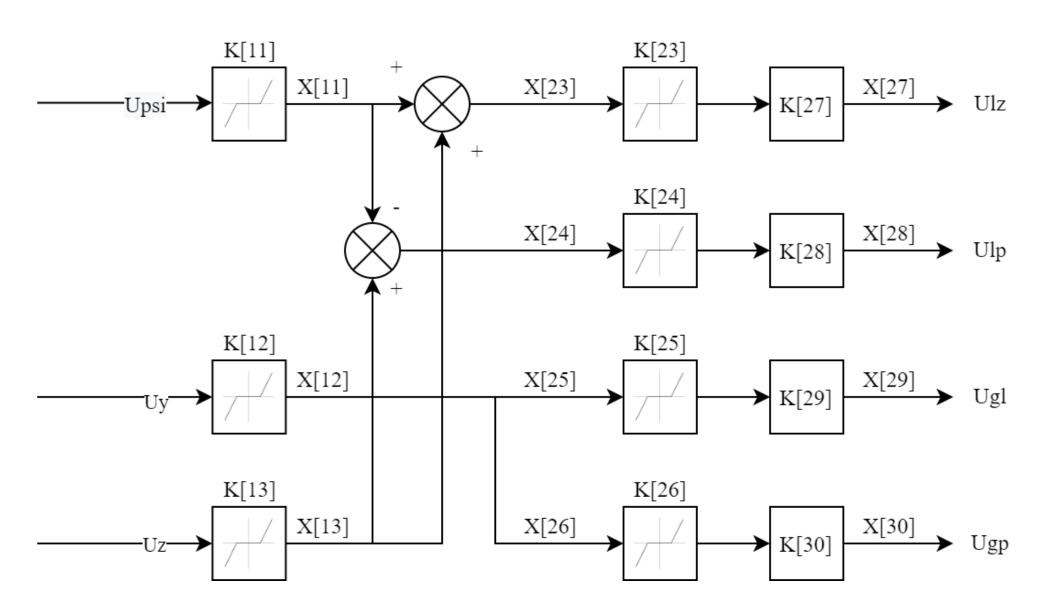




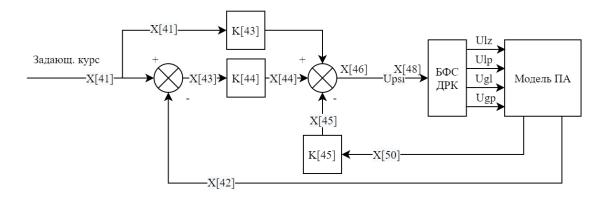




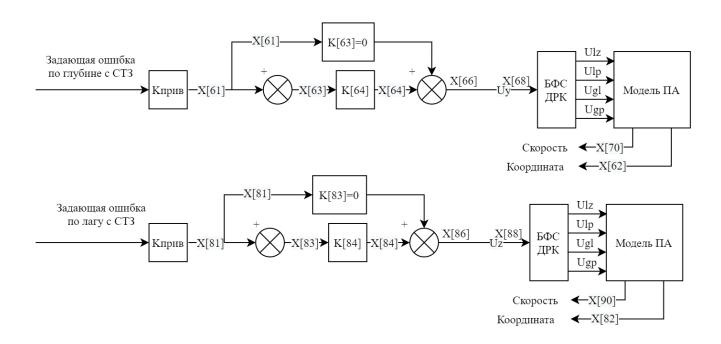
БФС ДРК КУСТО 3

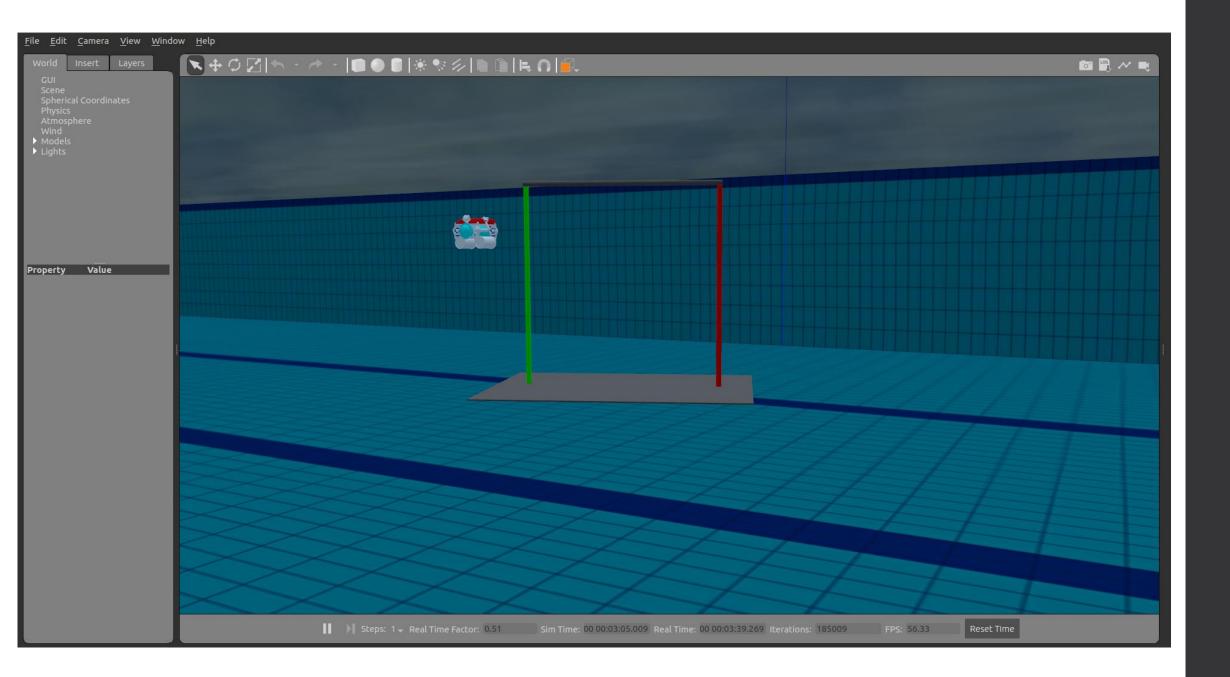


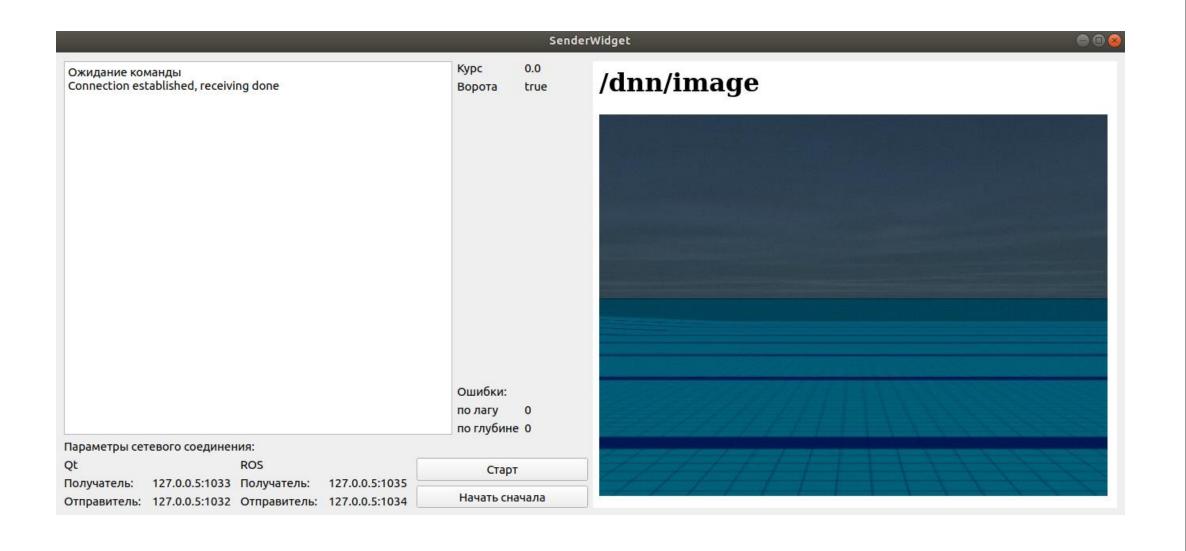
Контур курса

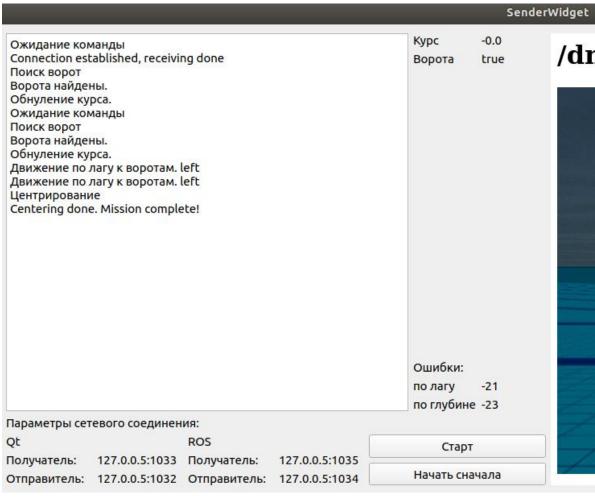


Контур глубины и лага в режиме центрирования

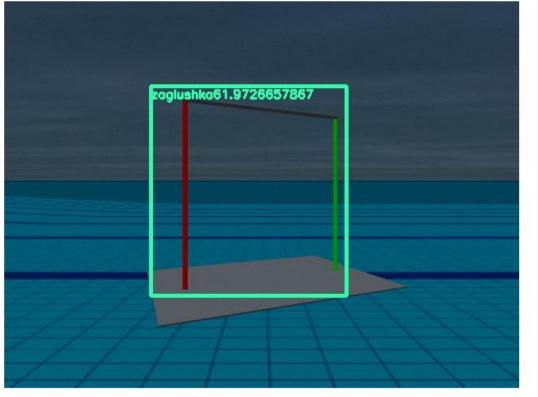








/dnn/image



Спасибо за внимание!