Приложение А1. Шаблон отчета по модулю “А” для Ровера

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| КОНКУРСАНТ № \_\_\_\_\_\_  ФИО Конкурсанта\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_    *Данная ведомость выдается конкурсантам в печатном или электронном виде.* | | |
| № | ОПИСАНИЕ ТЕХ. ЗАДАЧИ | ОТЧЕТ О ВЫПОЛНЕНИИ |
| 1 | Проверить установленные на Ровер библиотеки | Фотография/скриншот командной строки образа ровера со списком установленных библиотек |
| 2 | Проверка корректности файла сервиса Description="DH FRAME APP" | Скрин содержимого файла /etc/systemd/system/onboard-app.service |
| 3 | Проверка корректности файла сервисаDescription="DH FRAME SERVER" | Скрин содержимого файла /etc/systemd/system/cloud.service |
| 4 | Настройка nginx | Скрин содержимого файла /etc/nginx/sites-enabled/default |
| 5 | Проверить связь Ровера и Серверного ПО/Пульта | Фотография/ Скри серверного ПО |
| 6 | Проверить работоспособность блока светотехники после подключения к стенду | Фотография светящихся фар |

Приложение А2. Шаблон отчета по модулю “А” для Коптера

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| КОНКУРСАНТ № \_\_\_\_\_\_  ФИО Конкурсанта\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_    *Ведомость выдается Конкурсантам в печатном (электронном) виде* | | | |
| № | ОПИСАНИЕ ТЕХ. ЗАДАЧИ | | ОТЧЕТ О ВЫПОЛНЕНИИ |
| 1 | Произвести монтаж Raspberry Pi к коптеру, подключить камеру, выполнить правильное подключение проводки (Raspberry Pi+Светодиодная лента+Лазерный дальномер+Камер) | | Фотография подключенной разбери к Коптеру |
| 2 | Проверить видеопоток с камеры Raspberry Pi | | Скрин топика /main\_camera/image\_raw |
| 3 | Настроить Killswitch и Disarm | | Скрин окна настройки Disarm из QGC |
| 4 | Настроить светодиодную ленту (Цвет - Blue) | | Фотография Коптера с вкл синей подсветкой |
| 5 | Составить карту Aruco - маркеров | | Вписать карту aruco-маркеров |
| 6 | Произвести калибровку датчиков в QGroundControl | | |
| Скрин окна калибровки датчиков из QGC | | | |
| 7 | | Проверить с помощью автоматической проверки образ, корректность настроек и работы всех подсистем квадрокоптера. Команда в cmd: rosrun clover selfcheck.py  Прикрепить скриншот командной строки | |
| Скрин командной строки после выполнения команды rosrun clover selfcheck.py | | | |