

1. Ir a la capeta del proyecto

```
cd ~/seedlinger/SeedlingerCVS
```

2. Activar el entorno

```
conda activate seedlinger
```

3. Para correr el servidor modbus debes de usar el comando:

```
sudo /home/robot/miniconda3/envs/seedlinger/bin/python server_im_calidad.py
```

4. Va a pedir la clave de root:

```
rpgdini100
```

5. Con eso debe de correr el servidor modbus. Para poder probar el servidor se recomiendo usar el programa Modbus Poll de Windows para leer y escribir los registros modbus presentes

