1. Aller sur le raspberry

[ Terminal ] raspbmc

(équivaut à « ssh -Y olivier@192.168.1.3 »)

1. Lancer le script « ardpilot »

Attendre le lancement du serveur node :

« Node.js server running at {"address":"0.0.0.0","family":"IPv4","port":8080}”

1. Lancer l’interface web

<http://192.168.1.3:8080/index.html>

1. Brancher le robot
2. Une fois l’activité terminée cliquer sur “shutdown” pour fermer proprement les sockets, et surtout mettre le robot en position de repos (tourelle principalement)