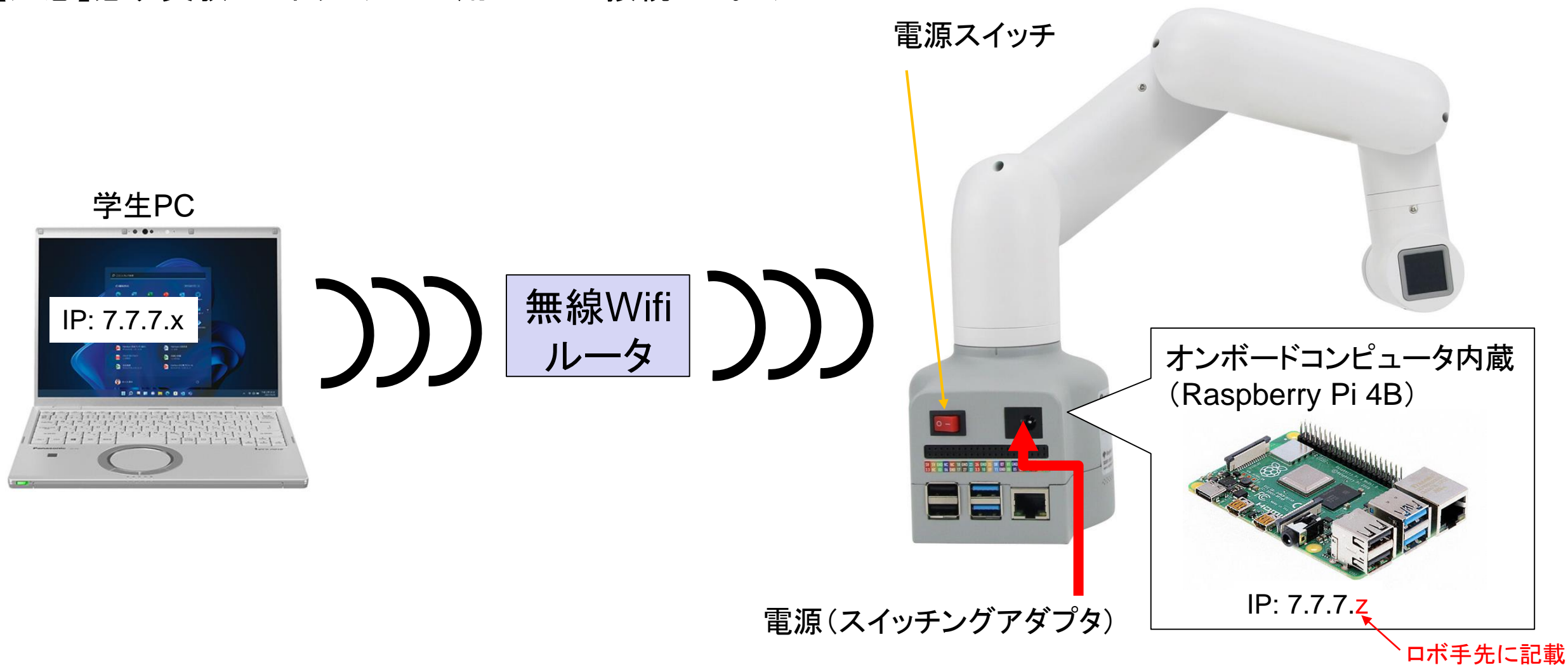


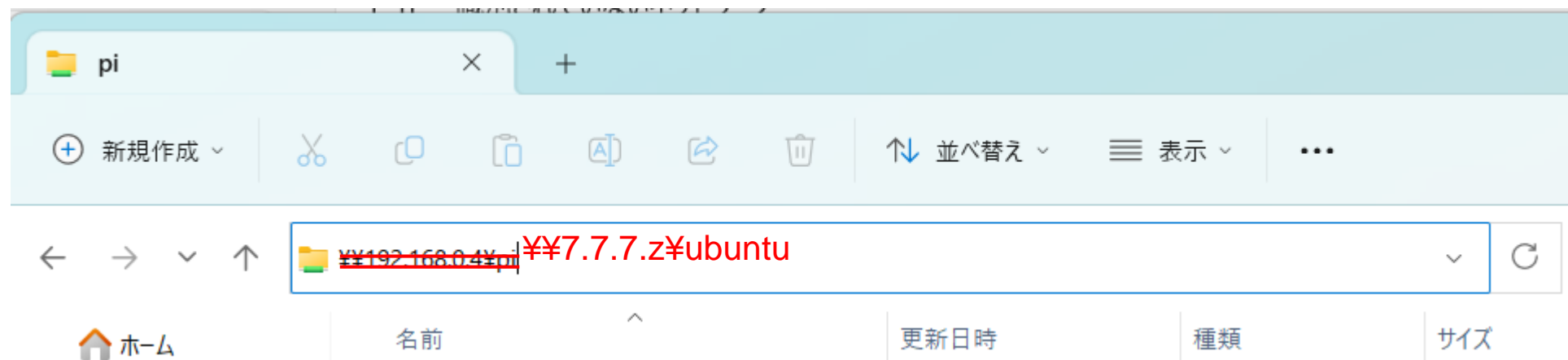
実機でのプログラム実行手順

ハードウェア構成とIPアドレス


【注意】必ず実験Bロボットアーム用のwifiに接続しておくこと



3. 適当なフォルダを開いて「¥ ¥7.7.7.z¥ ubuntu」を入力してenter
※「¥」は半角で入力すること, 接続不可の場合, PCを再起動



4. 開かれたウィンドウでユーザー名「ubuntu」とパス「ubuntu」を入力してOKをクリック

 Windows セキュリティ

ネットワーク資格情報の入力

次に接続するための資格情報を入力してください: 192.168.0.4

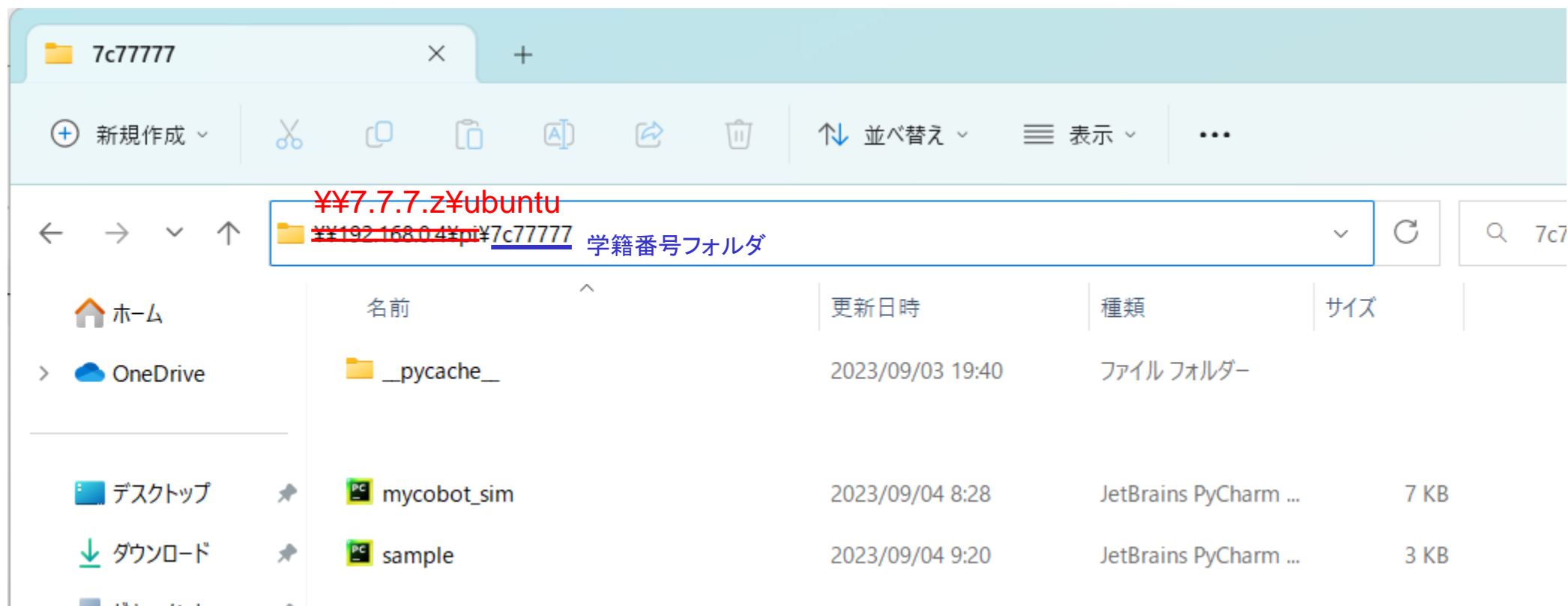
☒ 資格情報を記憶する

アクセスが拒否されました。

OK

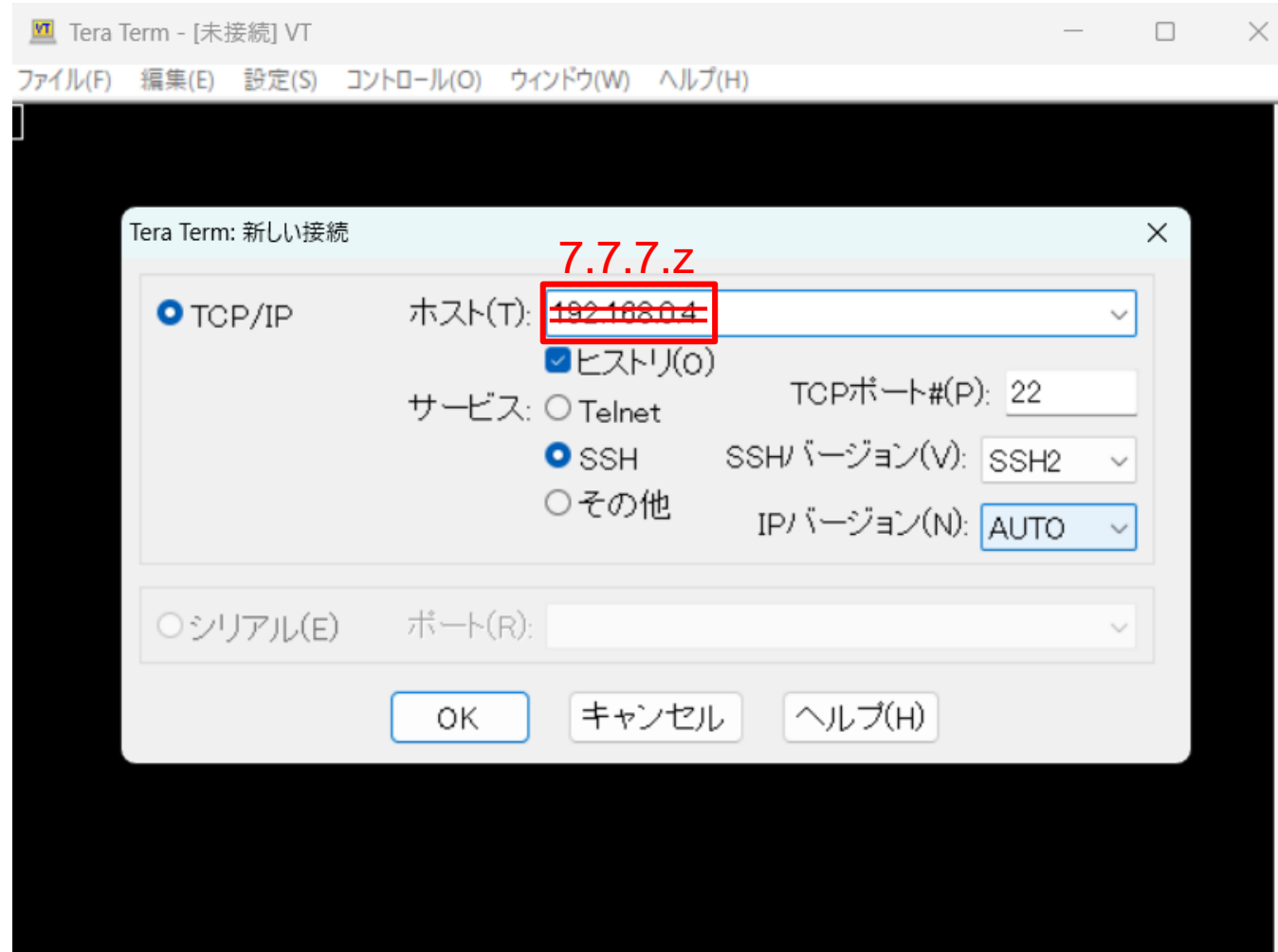
キャンセル

5. ¥ ¥7.7.7.z¥ ubuntu以下に自分の学籍番号のフォルダを作り
フォルダ内にプログラム「sample.py」と「mycobot_sim.py」をコピーする。

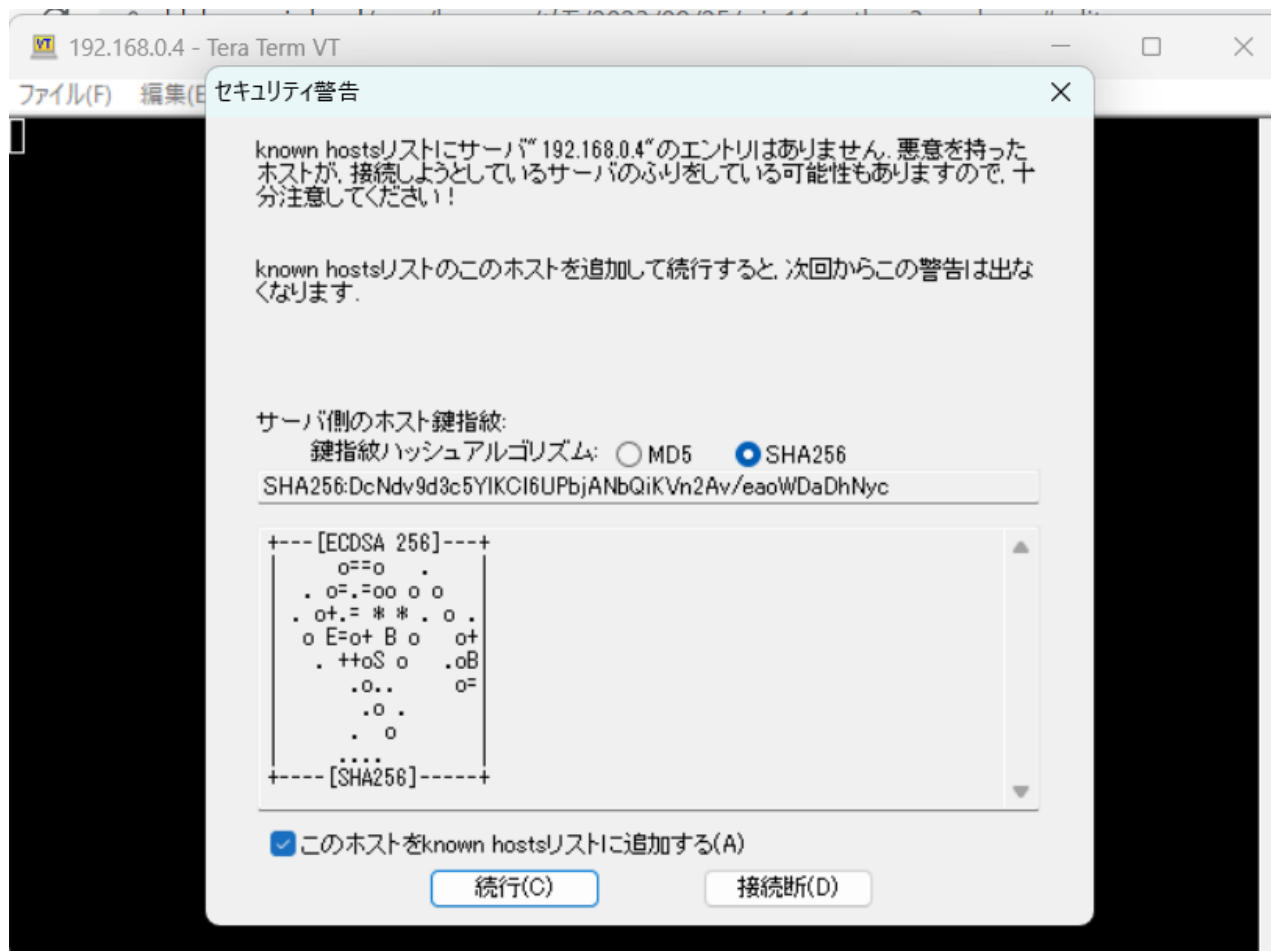


(ロボット内のオンボードコンピュータraspberrypi4Bにアクセスし、このコンピュータ上にフォルダ・ファイルを配置している)

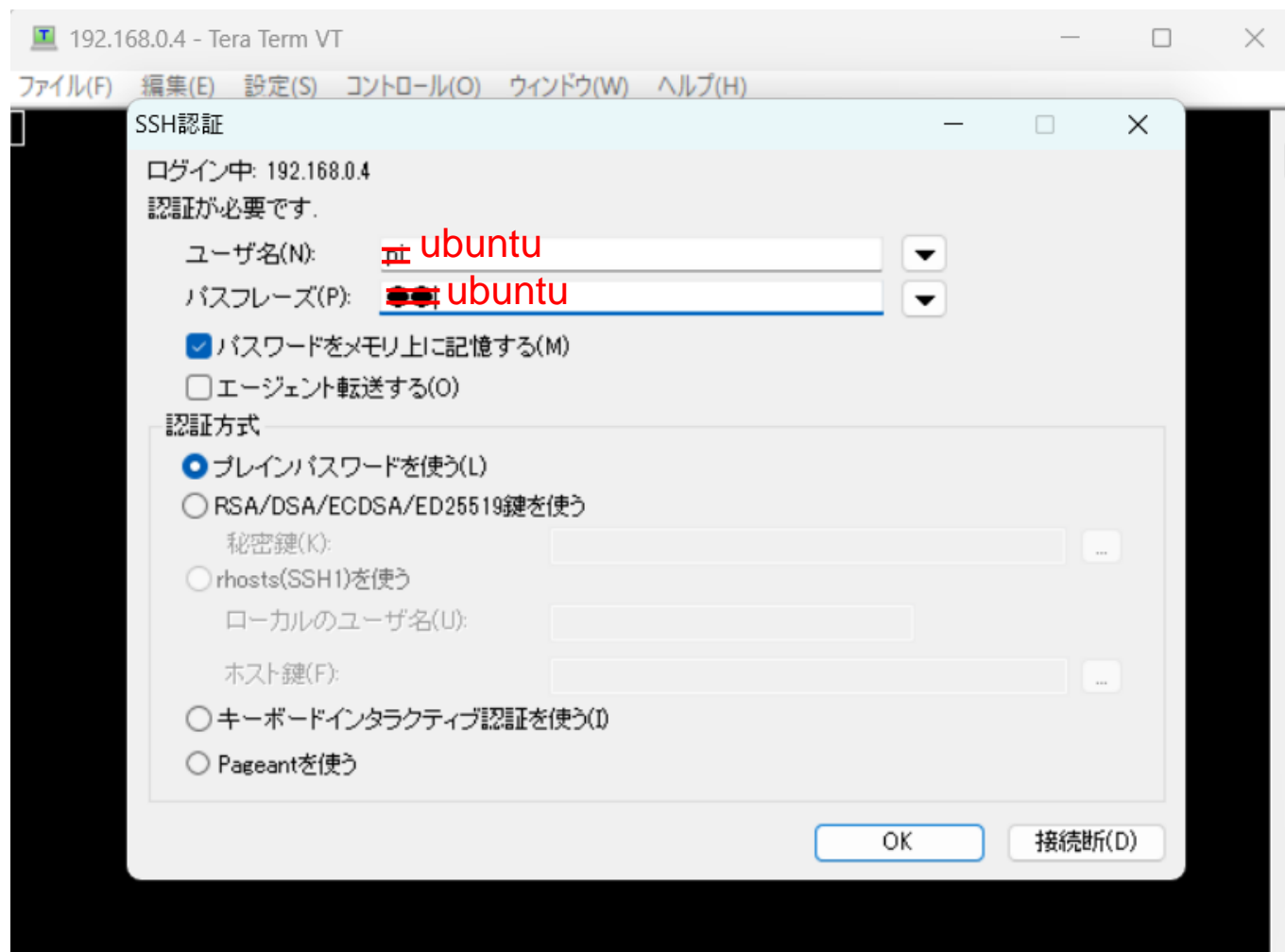
6. Tera Termを起動しホストに7.7.7.zを入力してOK



7. 初回接続時のみ以下の通りセキュリティに関する警告が出る。
「このホストを...」にチェックを入れて「続行」をクリック

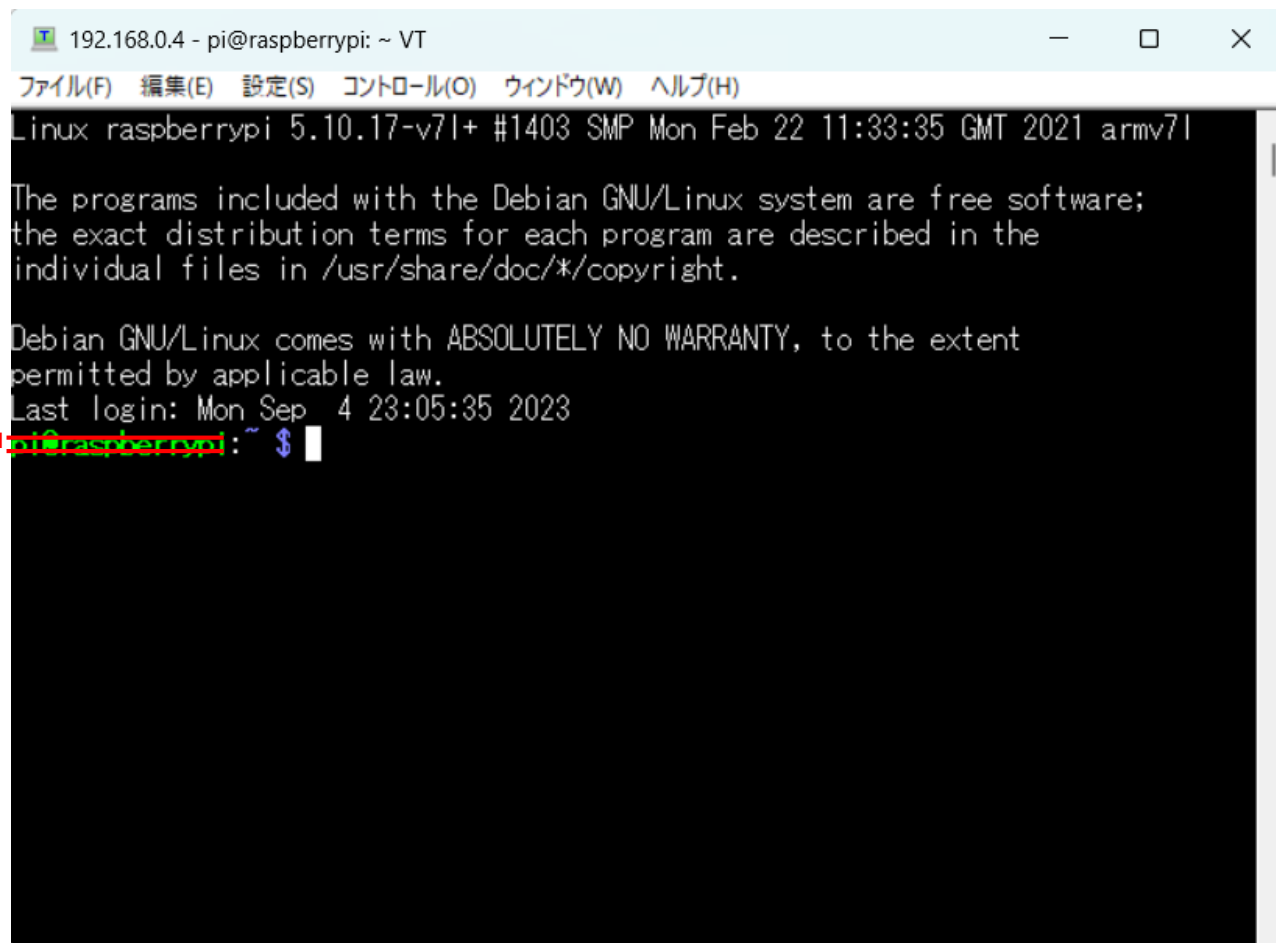


8. ユーザ名: ubuntu、パスフレーズ: ubuntuを入力してOK



9.以下の通りログイン画面が表示される

(ロボット内のオンボードコンピュータraspberryPi4Bにアクセスしている)



```
192.168.0.4 - pi@raspberrypi: ~ VT
ファイル(F) 編集(E) 設定(S) コントロール(O) ウィンドウ(W) ヘルプ(H)
Linux raspberrypi 5.10.17-v7l+ #1403 SMP Mon Feb 22 11:33:35 GMT 2021 armv7l

The programs included with the Debian GNU/Linux system are free software;
the exact distribution terms for each program are described in the
individual files in /usr/share/doc/*/copyright.

Debian GNU/Linux comes with ABSOLUTELY NO WARRANTY, to the extent
permitted by applicable law.
Last login: Mon Sep  4 23:05:35 2023
pi@raspberrypi:~ $
```

10. lsコマンドで現在のディレクトリ内のファイル一覧を確認できる

```
ubuntu@ubuntu:~$ ls
7c7777  Downloads  Templates  opencv-demo  shin_jikkenB
Bookshelf  Music      Videos    opencv-python  static
Desktop   Pictures  backup_src  ros_catkin_ws  test.txt
Documents Public     ogre        serial
```

11. cdコマンドでディレクトリ移動する。cd 学籍番号 を実行。

```
ubuntu@ubuntu:~$ cd 7c7777
ubuntu@ubuntu:~/7c7777$
```

12. lsコマンドを実行し、コピーしたsample.pyとmycobot_sim.pyがあることを確認する。

```
ubuntu@ubuntu:~/7c7777$ ls
__pycache__  mycobot_sim.py  sample.py
```

※ cd .. で一つ上のディレクトリ階層に移動, cd ~ でホームディレクトリに移動

13. 以下のコマンドでサンプルプログラムを実行,
モードセレクトで2を入力, J1の角度値を入力

```
python3 sample.py
```

```
ubuntu@ubuntu:~$ python3 sample.py
pi@raspberrypi:~/c77777 $ python3 sample.py
mode select:
* 0 -> value check
* 1 -> simulation
* 2 -> move mode
2
load mycobot library... OK
start program
input J[0]:
45
J1: 45.0
J2: 0.0
J3: 0.0
J4: 0.0
J5: 0.0
J6: 0.0
angle_check... OK
move
```

14. 上記画面の通り表示されてロボットが動作すればOK