Uso del Robot Omnidireccional

Para poder hacer uso del robot se deben transmitir archivos de código para poder hacer pruebas con el robot. A continuación, se describen la serie de pasos necesarios para poder realizar una prueba con el robot.

Para poder controlar el robot desde la laptop.

1. Conectarse al end-point del robot.
2. Instalar grpcio-tools en Python
3. Descargar los templates de código en la siguiente liga:
   1. https://tecmx-my.sharepoint.com/:f:/g/personal/arturo\_ceron\_tec\_mx/EvaUmqcwczxMjzb6OwzXp2sBvHXqiCD47JzIIMZjHoTFJQ?e=0xh3QT

Enviar Archivos Desde Ubuntu a la RapsberryPi

1. Abrir una ventana de terminal
2. Ejecutar el siguiente comando

scp /ruta/al/archivo pi@192.168.2.103:/home/pi/omni\_ros2/src/oav\_utils/scripts

Conectarse por ssh a la Raspberry Pi

1. Abrir una ventana de terminal y ejecutar el siguiente comando.

ssh pi@192.168.2.103.

1. La contraseña es ‘1234’.
2. Navega hasta el directorio en donde se guardó tu archivo y verifica que se encuentre ahí.
3. Una vez localizado ejecuta el código con python3 elnombredetuarchivo.py.

Controlar desde la Laptop

1. Asegurarse que se ha conectado al end-point del robot.
2. Abrir una ventana de terminal y ejecutar el siguiente comando.

python grpc\_client\_node.py