

# Инструкция по запуску

---

## Перед запуском, пожалуйста, прочитайте всю инструкцию

---

- Скачайте архив с гугл диска нашей команды
- Подключитесь к Wi-Fi сети, которую раздает коптер (имеет название CLEVER-XXXX, где X - цифра)
- Скопируйте архив на Raspberry Pi с помощью программы FileZilla в папку `/home/pi/catkin_ws/src`
- Откройте страницу `http://192.168.11.1`
- Откройте веб-терминал `Open web terminal (Butterfly)`
- Разархивируйте архив с помощью команды:  
`unzip -o <имя скаченного архива>`
- В папке `/home/pi/catkin_ws` выполните следующие команды:  
`catkin_make`  
`source devel/setup.bash`
- Запустите код, используя следующую команду:  
`roslaunch l22_aero_code run.launch`

## После запуска кода

---

- Откройте страницу `http://192.168.11.1`
- Откройте список топиков `View image topics (web_video_server)`
- Откройте топик `/qr_debug` (вывод распознавания qr-кода)
- Затем откройте топик `/l22_aero_color/debug_img` (вывод изображения с распознанными цветными маркерами)

## После выполнения кода

---

- Завершите выполнение `roslaunch` комбинацией `Ctrl+C`
- Скопируйте видео из папки `/home/pi/L22_AERO_LOG/` на ПК с помощью программы FileZilla
- Отправьте это видео нам