

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)
- Создайте новый workspace с любым названием:

```
cd ~
mkdir -p ~/<название workspace'a>/src
cd ~/<название workspace'a>/
catkin_make
source devel/setup.bash
```
- Скопируйте архив на Raspberry Pi с помощью программы FileZilla в папку `/home/pi/<название workspace'a>/src`
- Откройте страницу `http://192.168.11.1`
- Откройте веб-терминал `Open web terminal (Butterfly)`
- В папке `/home/pi/<название workspace'a>/src` разархивируйте архив с помощью команды:

```
unzip -o <имя скаченного архива>
```
- В папке `/home/pi/<название workspace'a>` выполните следующие команды:

```
catkin_make
```
- А затем команду:

```
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