

Руководство по эксплуатации технологического комплекса по детектированию и отслеживанию крупного рогатого скота с борта (БПЛА “Почему_finder”

Данное руководство предназначено для первоначальной настройки ПО “Почему_finder”.

Сперва подключите к источнику питания, предварительно сняв пропеллеры, беспилотник и сервер. Теперь необходимо выполнить следующие пункты:

- 1) Перейти по ссылке https://github.com/bezzubik/AI_in_uas_HI-TECH
- 2) Скачать архив с репозитория проекта, распаковать скачанный архив и запустить файл [server_soft_install.sh](#)
- 3) Скопировать распакованный архив на съемный носитель информации. Подключить съемный носитель информации к raspberry PI. Запустить файл [setUp.sh](#) *
- 4) На сервере запустить программу `object_detection_ros.py` *

Поздравляю, Ваш беспилотник готов к выполнению поставленных задач! При последующем запуске БПЛА необходимо будет лишь выполнить подключение устройства к источнику питания и запустить файл `object_detection_ros.py`, остальные настройки будут выполняться автоматически.

*оба устройства должны быть подключены к одной локальной сети

*для мониторинга в прямом эфире необходимо в браузере в поисковой строке ввести локальный архив сервера.