

## **Руководство по эксплуатации технологического комплекса по детектированию и отслеживанию крупного рогатого скота с борта (КРС) 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/bezzzubik/AI\\_in\\_uas\\_HI-TECH](https://github.com/bezzzubik/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.