

TERA komponendid:

1. Jetson Orin nano
2. Arduino mega 2560
3. 4x Hoverboard mootorit
4. Lidar ld19
5. LED esituled 12v sed
6. Rooli samm mootor (keeramiseks)
7. Rooli enkooder
8. Aku 48v 20mAh
9. RC pult flysky i-6s
10. Tyro gamini 1s
11. Volt / ampermeeter
12. TPlink USB huub
13. Si***** kaableid
- 14.

TERA mõõtmed:**Rehvid:**

10 tolli / 254 mm

Kere:

Laius: 815 mm

Pikkus: 1260 mm

Kõrgus: *** #veel ei ole kõik valmis ehitatud, et teada kõrgust

Teljevahe: 1000 mm

Kliirens: 90 mm

TERA Robot bootup	3
TERA Jetson Orin nano ja Arduino mega 2560 (ühenduse loomine)	3
TERA Mootor kontrollrite seadistamine	3
TERA robot kasutab Vesc 6 mk5 kontrollereid mis on omavahel ühenduses CAN - iga	3
TERA mootori ja RC puldi seadistamine	3

TERA Robot bootup

1. Ühenda roboti aku
2. Keera pea lüliti kella suunas
3. Anna robotile aega (~1 min)
4. RC saab kohe sõita ja kui on vaja TO kasutada siis peab ka MASTER sülearvuti töötama

TERA Jetson Orin nano ja Arduino mega 2560 (ühenduse loomine)

1. Ühendust annab luua Jetsoniga kas läbi võrgu (10.0.3.173) või ühendades Jetsoniga klaviatuur, hiir ja monitor.
 - Jetson User: **tera**, Parool: **Pasw0rd**
 - Kui Jetsoniga on ühendus olemas siis annab ka programmeerida Arduinot mis ühendub Jetsoniga USB kaabli kaudu.

TERA Mootor kontrollrite seadistamine

TERA robot kasutab Vesc 6 mk5 kontrollereid mis on omavahel ühenduses CAN - iga

1. Ühenda arvuti ühe kontrolleri robotil USB micro b, Vesc 5.03 tarkvaraga.
2. Tarkvaras tuleb üles CONNECT mida vajutades saab kontrollereid seadistama hakata.

TERA mootori ja RC puldi seadistamine

Mootor:

1. CONNECT kontrolleri
2. Üleval vasakul saab valida Wizard
3. Setup motor FOC
4. Motor - Large inrunner (~2000g)
5. Battery - 20000Ah, Cell -
- 6.

RC pult:

1. CONNECT kontrolleri

2. Üleval vasakul saab valida Wizard
3. Setup Input



1. RC / TO vahetus (RC - puldiga sõitmine / TO - Arvutiga kaugsõitmine)
2. FWD / 4x4 / RWD (esi, nelik ja tagavedu)
3. OFF / ON (OFF - sõitmine kinni / ON - sõitmine lubatud)
4. Edasi / tagasi - gaas
5. V / P - keeramine vasakule ja paremale
6. TX - puldi auku / RX - Arduino vool