

**TERA komponendid:**

1. Jetson Orin nano
2. Arduino mega 2560
3. 4x Hoverboard mootorit
- 4.

**TERA mõõtmed:****Rehvid:**

10 tolli / 25,4 cm

**Kere:**

Laius: 81,5 cm

Pikkus: 126,0 cm

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

Teljevahe: 100,0 cm

Kliirens: 9,0 cm



## 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.