・ロボットの操作説明

1.まずPCの無線LAN設定を「igaki-semi」にする



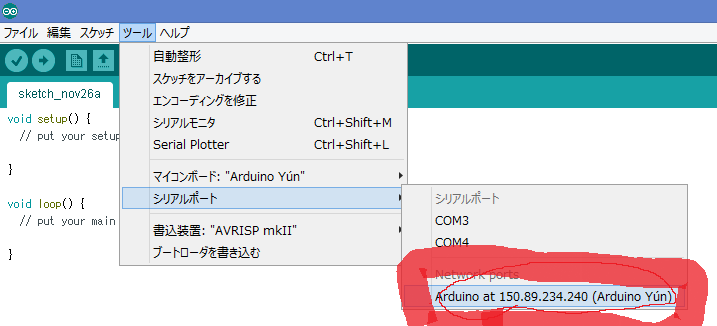
2.ロボットを起動する。

　この時にPCとUSBとつなぐのではなく、ロボットカーの電池部から電源をとる。

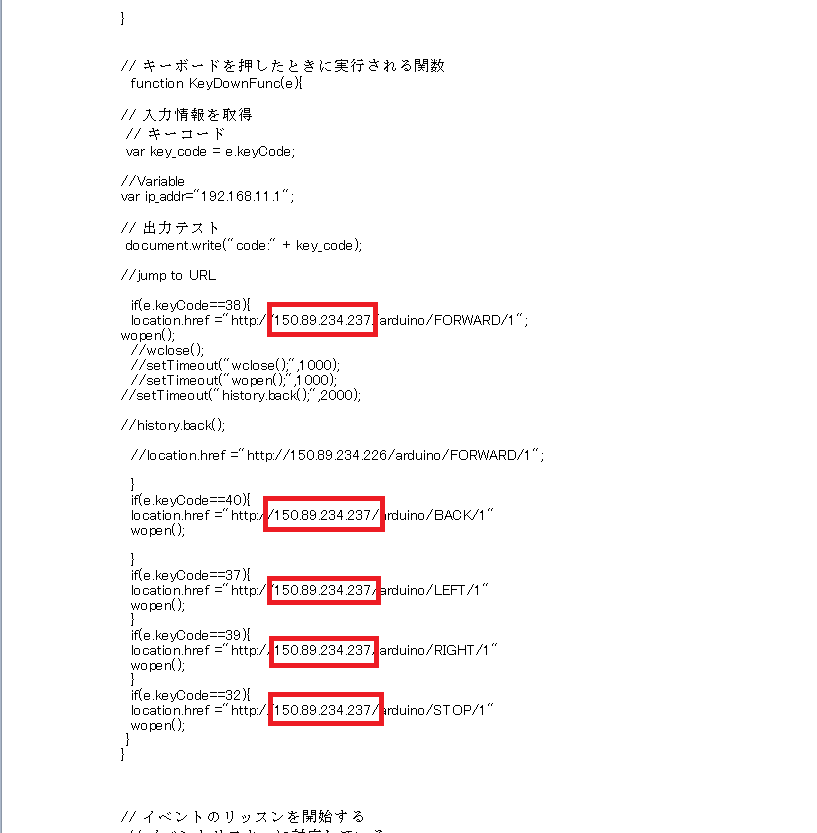
　そしてArduino YunのUSB部が白に点滅するまで待つ。

3.GitHubにおいてあるsousa.htmlをなすびちゃんのWEBにダウンロード

その後ARDUINOのsousa.htmlのIPアドレスが書いてある部分がArduino YunのシリアルボードのIPアドレスが一致しているか確認する。



sousa.html



一致していることを確認できたらsousa.htmlをGoogle Chromeでアクセスする。

4. 音声開始を押せば音声の認識が開始する。

　操作は「前」「後ろ」「右」「左」「止まれ」の５パターンである。