・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



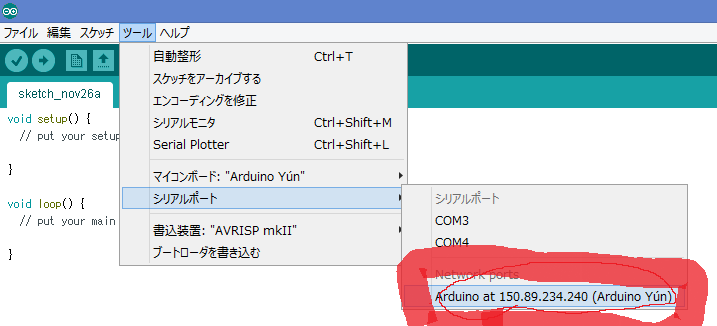
2.ロボットを起動する。

　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。

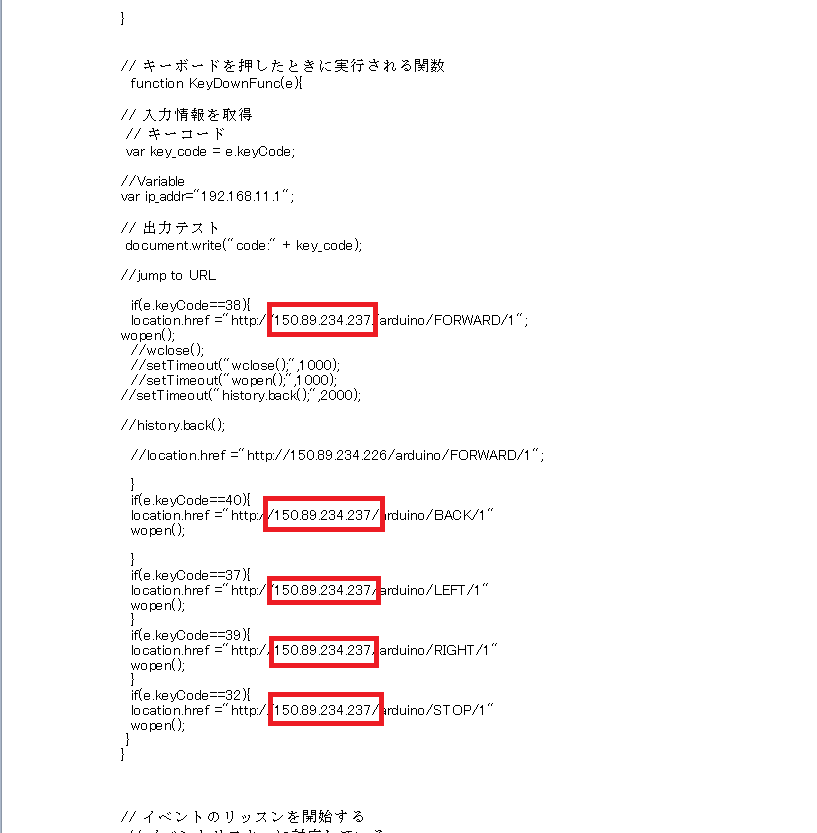
　そしてArduino YunのUSB部が白に点滅するまで待つ。

3.GitHubにおいてあるindex.htmlを[\\150.89.234.253\Web\thallium](file:///\\150.89.234.253\Web\thallium)におく。

その後index.htmlを開き赤枠部がすべて一致しているか確認する。



jikken.html



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

ここでは直打ちをおすすめする。

<http://150.89.234.253/thallium/jikken.html>

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。

認証が必要という下の表記がある場合

ユーザー名[root]

パスワード[arduino]

