・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



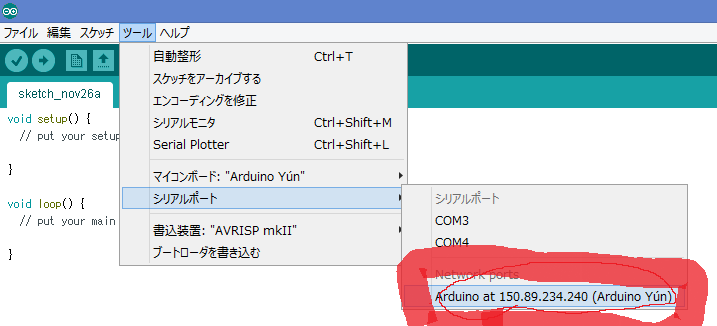
2.ロボットを起動する。

　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jikken.htmlを[\\150.89.234.240\Web\thallium](\\\\150.89.234.240\\Web\\thallium)におく。

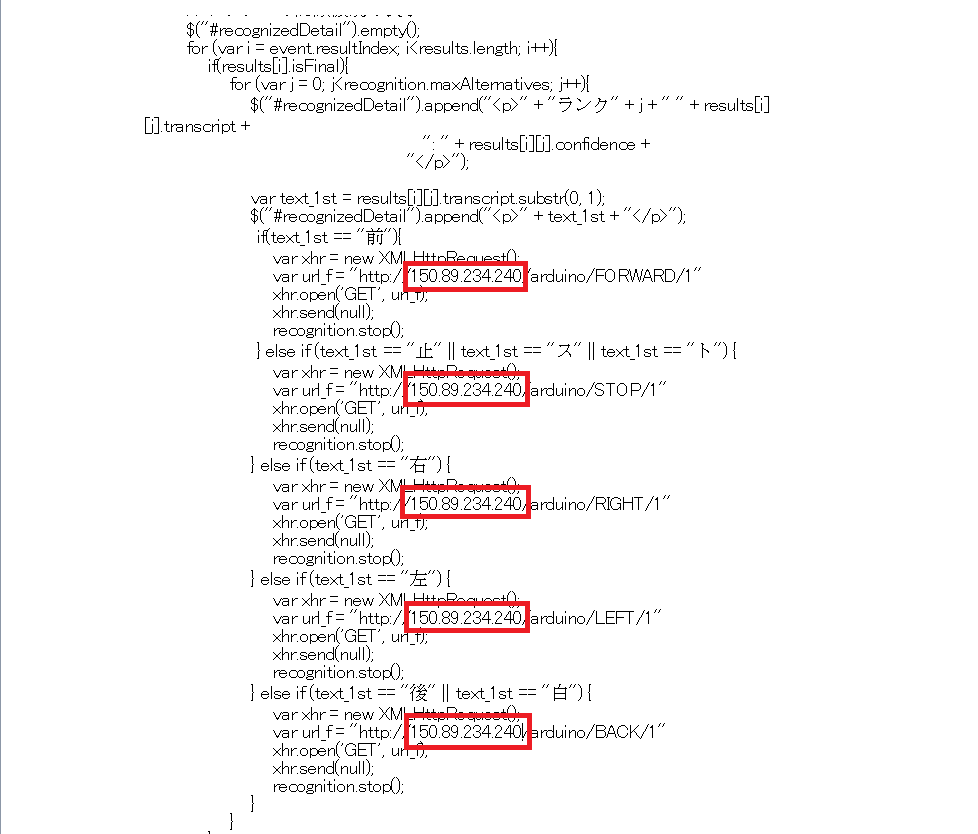
その後jikken.htmlを開き赤枠部がすべて一致しているか確認する。



jikken.html

jikken.htmlの場所はなすびちゃんのWebのthalliumの中にあります。

なすびちゃんは[\\150.89.234.253](file:///\\150.89.234.253)です。



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://150.89.234.240/thallium/jikken.html>

4.

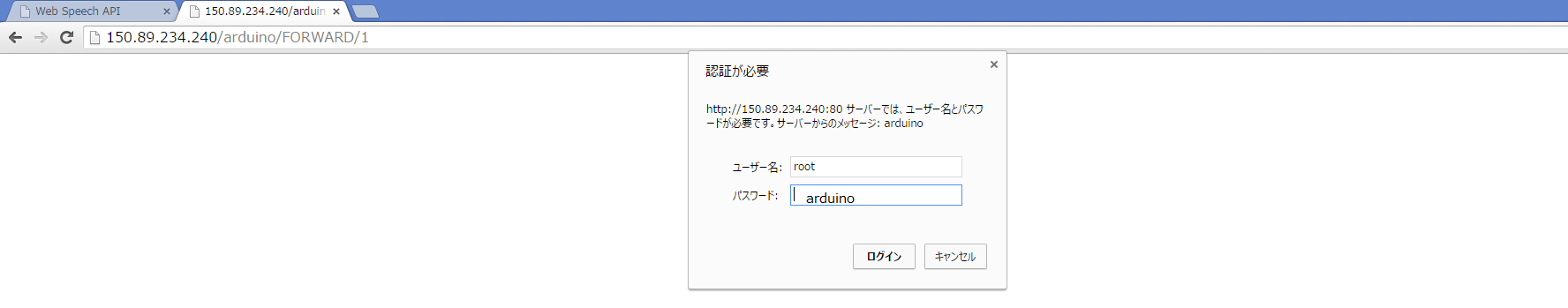
音声開始を押せば音声の認識が開始する。

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

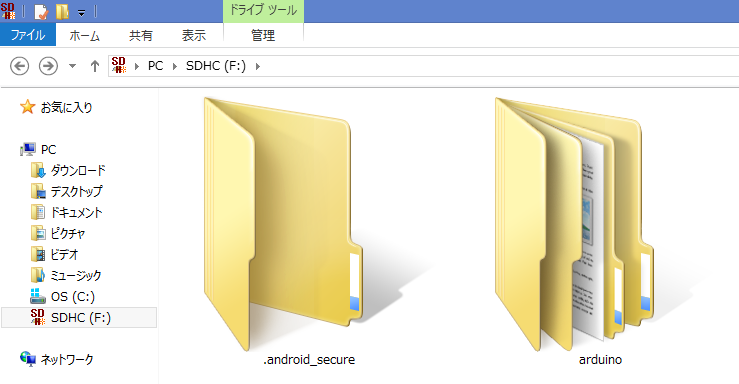
ユーザー名[root]

パスワード[arduino]

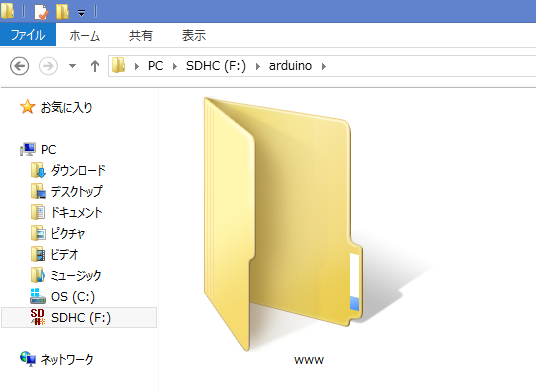


上記で出来ない場合

1．SDカードに「arduino」というフォルダを作成。

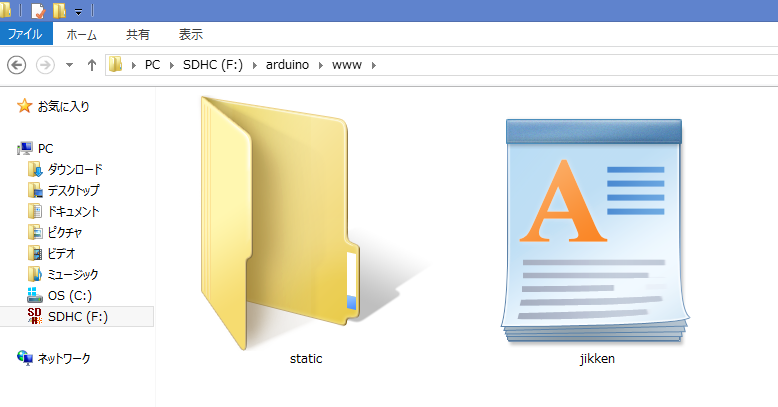


2．その中に「www」のファイルを作成。



．

3．「www」の中にHTMLファイルを突っ込む。



4．その後arduino yunに突っ込む

5．Google chromeで以下のURLを入れる。

<http://192.89.234.???/sd/jikken.html>

をいれる。

その後通常起動し音声認識に入る。