

Roboterführerschein-Doku

Konfiguration des Roboters

Repository Readme

https://github.com/htl-leonding/HTL_tadeot_roboterfuehrerschein

Steuerungsprogramm starten

Mit einer Java-Programmierungsumgebung das Projekt öffnen und starten.

Verzeichnis: HTL_tadeot_roboterfuehrerschein-master\Client\Desktop

Verbindung mit Roboter herstellen

1. Mit Wlan HOTRoad2 verbinden – Passwort: himbeerkuchen

WLAN

WLAN

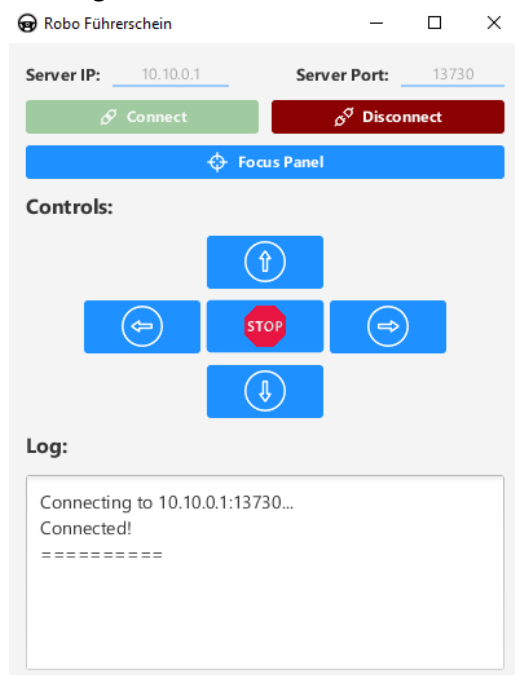


HOTRoad2

Kein Internet, gesichert

2. Im geöffneten Fenster mit IP-Adresse: 10.10.0.1 und Server Port: 13730 connecten.

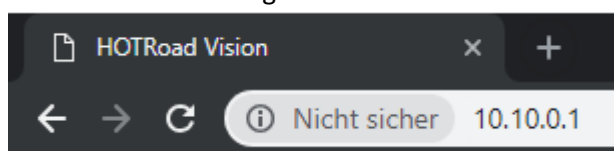
Achtung: Dieses Panel muss zum Steuern des Roboters immer fokussiert sein.



3. Testen ob Roboter mit Pfeiltasten steuerbar ist.

Kameraansicht im Browser öffnen


Im Browser Ihrer Wahl die IP-Adresse 10.10.0.1 eingeben. Nun sollte die Kameraansicht im Browserfenster verfügbar sein.




Konfiguration Joystick/Tanzmatte

1. Folgende 3 Programme Installieren.

Verzeichnis: _ROBOT\Robofuehrerschein\ExplorerTreiber

 cs205fish40setup.exe

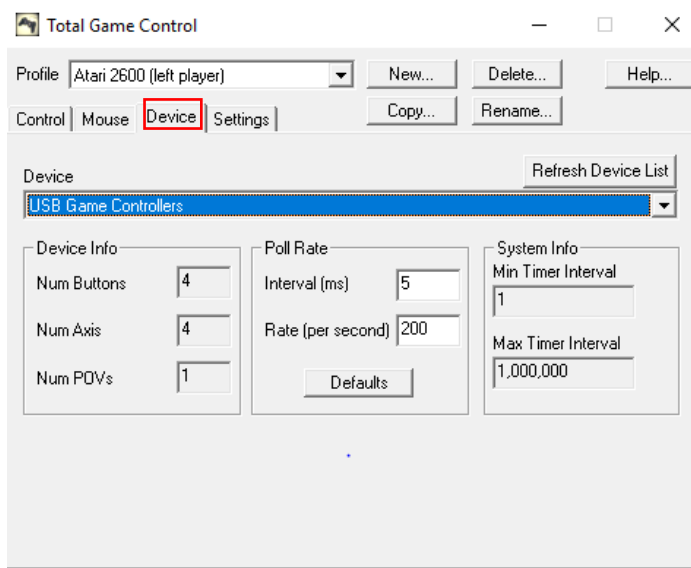
EMS USB Joypad2 (ver2.65).exe

 GameCtrl.exe

- ## 2. Tanzmatte/Joystick an PC anschließen

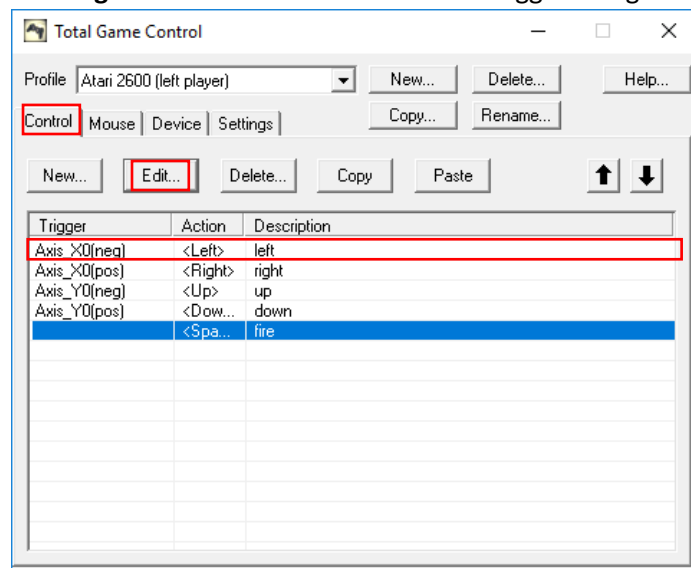
3. Total Game Control ausführen.

- #### 4. Device auswählen



- ## 5. Commands des/der Joysticks/Tanzmatte konfigurieren

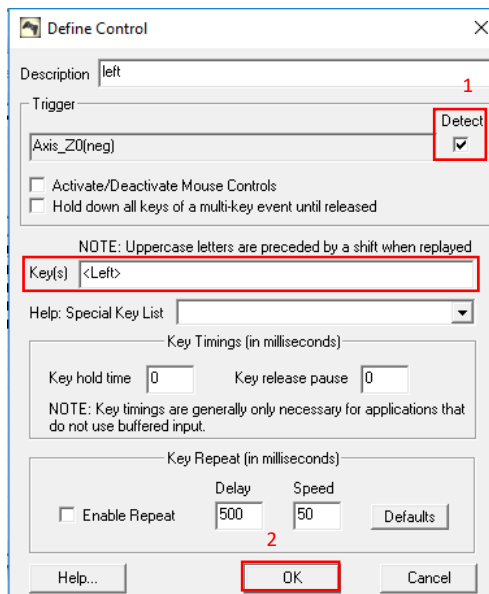
Achtung: Die Leertaste darf mit keinem Trigger belegt sein.



Detect selektieren

Am angeschlossenen Device (Joystick/Tanzmatte) die oben dargestellte Richtung betätigen, gedrückt halten und OK klicken.

Beispiel: Key: Left => Command zum Linksfahren betätigen, gedrückt halten und bestätigen.



6. Testen ob Roboter mit dem/der Joystick/Tanzmatte steuerbar ist.

Achtung: Programm nicht schließen, solange man den Roboter per Joystick/Tanzmatte steuern möchte