

# Autolab Control Center (ACC)

## Базовая установка

1. Склонировать репо: <https://github.com/OSLL/robotarium-utils> 2. В директории autolab-install-scripts выполнить команды:

```
chmod +x autolab_install.sh
chmod +x install-dts.sh
```

3. Запустить скрипт:

```
sudo bash autolab_install.sh
```

4. Перезапустить компьютер 5. Запустить скрипт:

```
bash install-dts.sh
```

## Подготовка к демо

1. Запустить всех необходимых ботов, watchtowers 2. Проверить, что устройства запущены

```
dts fleet discover
```

3. В браузере открыть страницу `autobot<bot_number>.local/dashboard/robot` 4. В браузере открыть страницу <http://autolab.moevm.info/> 5. Открыть джостик, для управления роботом:

```
dts duckiebot keyboard_control autobot<bot_number>
```

6. Для запуска контейнера с базовым решением на роботе выполнить:

```
dts duckiebot demo --demo_name lane_following --duckiebot_name
autobot<bot_number> --package_name duckietown_demos
```

7. Для доступа к камере duckiebot/watchtower:

```
dts start_gui_tools <bot_name>
rqt_image_view
select camera_node/image/compressed
```

## Работа с autolab\_control\_center

Если результат вашей работы не должен быть удален, то работайте в директории `work`, в ином случае в `work_temp`

From:

<http://se.moevm.info/> - **se.moevm.info**

Permanent link:

<http://se.moevm.info/doku.php/autolab:autolab-control-center>



Last update: **2023/01/12 05:13**