

# ground-truch-circle

## Запуск autolab evaluate

1. Установить docker/docker-compose (Инструкции по установке **docker** - <https://docs.docker.com/engine/install/ubuntu/>, **docker-compose** - <https://docs.docker.com/compose/install/linux/>)
2. Установить dts (инструкция по установке: <https://github.com/duckietown/duckietown-shell#duckietown-shell>)
3. Установить версию dts на daffy следующей командой:

```
dts --set-version daffy
```

4. Выполнить команду:

```
dts update
```

5. На локальной машине (на которой будет запускаться эксперимент), для всех ботов (Autobot, Watchtower, Duckietown) выполнить команду:

```
dts duckiebot update [HOSTNAME]
```

6. Необходимо выполнить для всех Autobot, которые будут участвовать в эксперименте:

- 6.1. Подключиться по ssh к боту:

```
ssh duckie@autobot<bot_number>.local
```

- 6.2. Добавить tag для autobot (tag == april tag\_id установленный на боте)

```
echo [TAG_ID] > /data/config/autolab/tag_id
```

- 6.3 Добавить название карты, на которой будет проводиться эксперимент:

```
echo [MAP_NAME] > /data/config/autolab/map_name
```

7. Запустить/установить dt-core на watchtowers следующей командой:

```
dts stack up -H [HOSTNAME] core -d
```

8. На всех устройствах, которые будут задействованы, во время эксперимента выполнить:

```
dts stack up -H [HOSTNAME] autolab -d
```

9. Для duckiebot, которые будут участвовать в эксперименте выполнить команду:

```
dts stack up -H [HOSTNAME] encoder -d
```

10. Склонировать репозиторий <https://github.com/OSLL/dt-autolab-localization>

```
git clone https://github.com/OSLL/dt-autolab-localization
```

11. Выполнить команду из корня проекта:

```
dts devel build -f  
dts devel run -L test-tf -- --hostname [MAP_NAME]
```

Результат должен быть похожим на следующее:

```
watchtower03/camera_optical_frame tag/326  
watchtower03/camera_optical_frame tag/307  
watchtower03/camera_optical_frame tag/326  
watchtower02/camera_optical_frame tag/308  
watchtower02/camera_optical_frame tag/322
```

## Локальный запуск

Для локального эксперимента из корня проекта dt-autolab-localization следует выполнить команду, добавив название карты:

```
dts devel run -f -X -L single-experiment -- --hostname [MAP_NAME]
```

### AIDO evaluator

Из корня проекта dt-autolab-localization следует выполнить команду, добавив название карты:

```
dts devel build  
dts devel run -f -X -L REST -- --hostname [MAP_NAME]
```

Склонировать репозиторий <https://github.com/duckietown/dt-aido-autolab-evaluator>. Создать директорию /data (mkdir /data) Из корня репозитория dt-aido-autolab-evaluator выполнить следующую команду

```
dts devel run \  
-A aido=5 \  
-A autolab=<MAP_NAME> \  
-A token=<YOUR_TOKEN> \  
-A stage \  
-X \  
-- -v /var/run/docker.sock:/var/run/docker.sock \  
-e DEBUG=1
```

MAP\_NAME – название карты, на которой происходит эксперимент YOUR\_TOKEN – токен пользователя с challenge server duckietown (<https://challenges.duckietown.org/v4/>)

From:

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

Permanent link:

<http://se.moevm.info/doku.php/autolab:duckietown-city:ground-truch-circle>



Last update: **2023/01/16 07:10**