

## Запуск lane\_following с сегментацией

### Сборка модуля на работе

1. Необходимо клонировать репозиторий <https://github.com/OSLL/segmentation-core>:

```
git@github.com:OSLL/segmentation-core.git
```

2. Находясь в директории модуля запустить сборку на работе следующей командой находясь:

```
dts devel build -f -H <autobot_name>
```

где <autobot\_name> имя бота (например autobot07, вся команда - `dts devel build -f -H autobot07`)

### Сборка модуля сегментации

1. Необходимо клонировать репозиторий <https://github.com/OSLL/dt-segmentation-node>:

```
git@github.com:OSLL/dt-segmentation-node.git
```

2. Находясь в директории модуля запустить сборку следующей командой находясь:

```
dts devel build -f
```

### Запуск lane following + segmentation

1. Находясь в директории модуля запустить сегментацию (segmentation-node) следующей командой:

```
python3 run_image.py --bot_name <autobot_name>
```

где <autobot\_name> имя бота (например autobot07, вся команда - `python3 run_image.py --bot_name autobot07`)

2. Запустить модуль на работе (segmentation-core) следующей командой:

```
dts duckiebot demo --demo_name lane_following --duckiebot_name autobot05 --package_name duckietown_demos --image duckietown/segmentation-core:<branch_name>-<architecture>
```

где `branch_name` - название ветки в репозитории, по умолчанию используется `daffy`, `architecture` - архитектура системы робота для `db19` - `arm32v7`, для `db21` - `arm64v8`

Уточнить данные можно подключившись к роботу командой:

```
ssh duckie@<autobot_name>.local  
docker image ls
```

Версия и архитектура будут находиться в столбце TAG

3.1. Запустить джостик следующей командой:

```
dts duckiebot keyboard_control <autobot_name>
```

где <autobot\_name> имя бота (например autobot07, вся команда - `dts duckiebot keyboard_control autobot07`)

3.2. Запустить lane following, нажав клавишу латинскую a на клавиатуре

3.3. Для остановки нажать клавишу s

From:

<https://se.moevm.info/> - **МОЭВМ Вики** [[se.moevm.info](https://se.moevm.info/)]

Permanent link:

<https://se.moevm.info/doku.php/autolab:demo:segmentation-lf>

Last update:

