

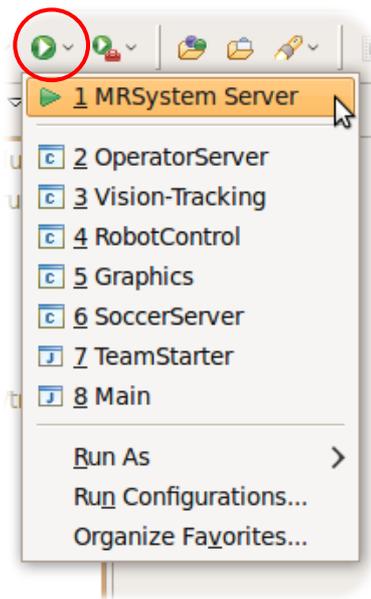
Kurzanleitung Mixed Reality System

System hochfahren

- Spielservers einschalten
- Anmelden als „mrlabor“ mit Passwort „mrlabor“
- Wichtig: Netzwerk für GigE initialisieren (Verknüpfung auf Desktop)
- Eclipse starten

Spielservers starten

- Launch Group „MRSystem Server“ starten:

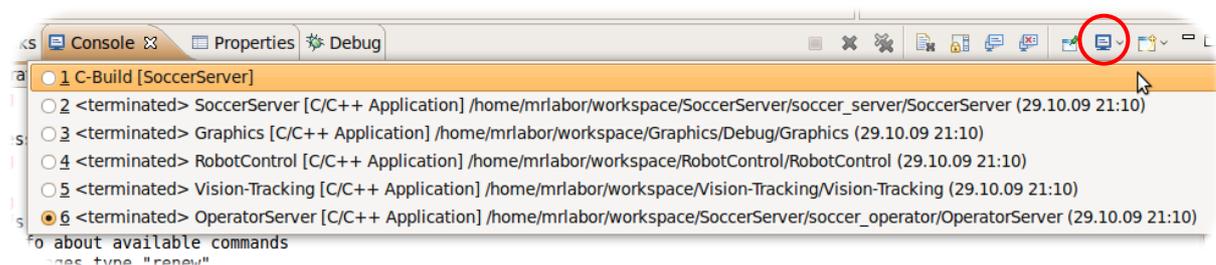


- Im sich öffnenden Fenster "Vision Tracking" <SHIFT+Linksklick> ausführen
 - Sollte ein falscher Bereich ausgewählt sein: Spielservers-Software neu starten (siehe unten), statt <SHIFT+Linksklick> Innenbereich des Bildschirms mit Maus auswählen
- In der Eclipse-Konsole nach dem „operator>“-Prompt „start“ eingeben (evtl. vorher Reiter „Console“ auswählen):

```
To receive new messages type "renew"
operator> start
```

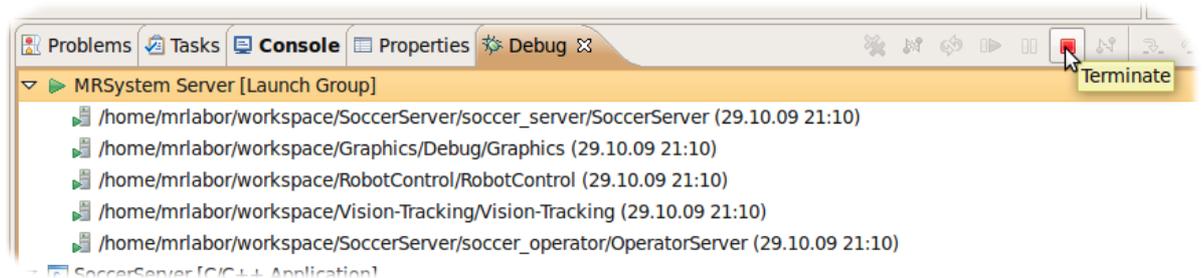
Der Spielservers ist jetzt bereit. Er kann unter der IP 192.168.0.3 erreicht werden (nur über bereitliegenden Router).

Zwischen den Ausgaben der einzelnen Programme kann auf dem Reiter „Console“ mit dem „Display Selected Console“-Button umgeschaltet werden:



Spielserver beenden

- Eclipse-Reiter „Debug“ auswählen
- Launchgroup „MRSystem Server“ auswählen
- Stopp-Symbol anklicken



- Verbleibende Konsolen mit „Doppel-X-Symbol“ schließen:



Roboter ein-/ausschalten

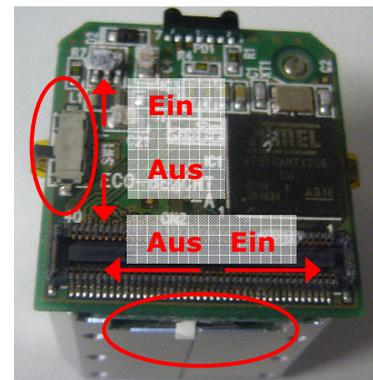
Alte Version

Aus:

Die beiden Schalter an Roboter-Kopf und -Körper in die rechte bzw. linke Position bringen. Die Schalterhebel zeigen zueinander.

Ein:

Schalter in linke bzw. rechte Position bringen. Schalterhebel zeigen voneinander weg.



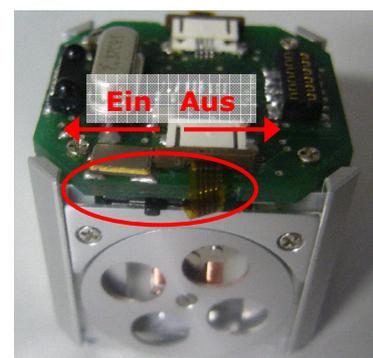
Neue Version

Aus:

Schalter in die rechte Position bringen.

Ein:

Schalter in die linke Position bringen.



Roboter laden

- Roboter ausschalten
- Roboter mit 4-poliger Ladebuchse mit dem Ladegerät verbinden
ACHTUNG: Verpolung oder falsche Pinanordnung zerstören das Ladegerät!
Alte Version: Ladegerät mit abgewinkelten Steckern verwenden, Roboter „kopfüber“ anstecken
Neue Version: Ladegerät mit schrägen Steckern verwenden

