

1. 事前に用意するもの
 - 1 HDMIポートがあるDisplay



- 3 HDMIケーブル



4 MouseとKeyboard



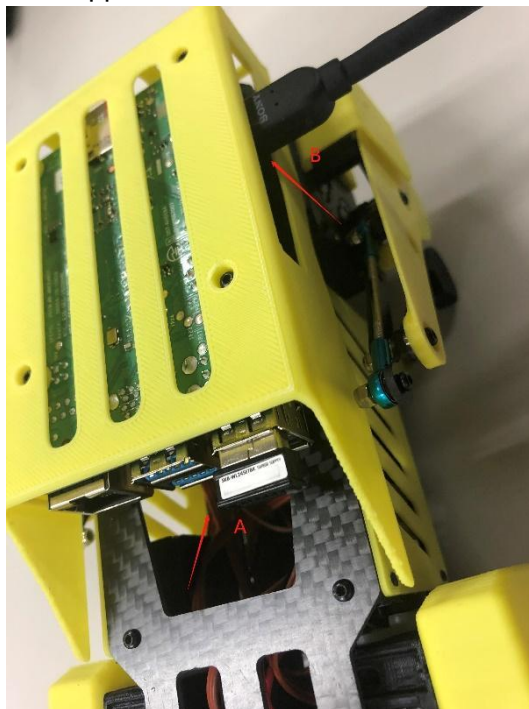
5 カスタマイズ写真(サイズ:320×240)があるUSB



写真の例

2. 線を繋ぐ

1 MiniPupper側



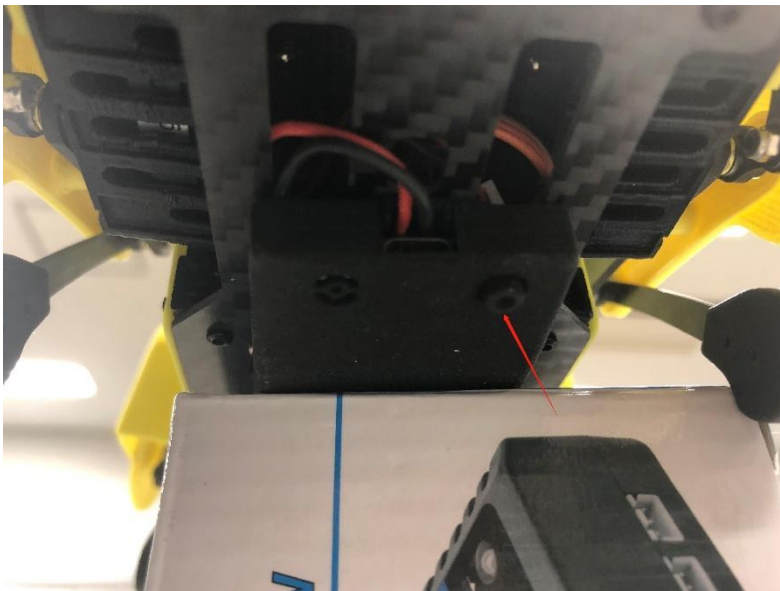
A: MouseとKeyboardのUSB受信器

B: MiniPupper側のHDMIポート(2つHDMIポートがあるため、どれでもよい)に挿します

2 Display側(HDMIケーブルと電源のケーブル)

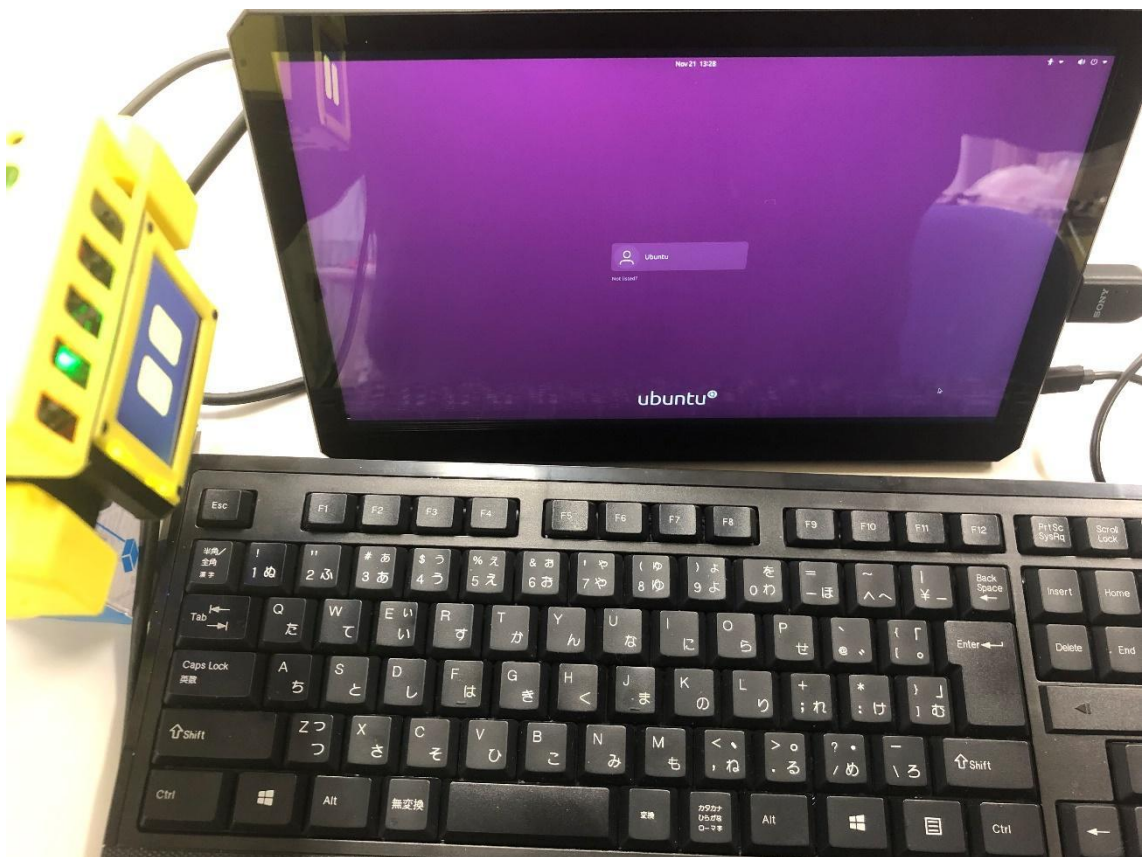


3. MiniPupperの電源を入れる



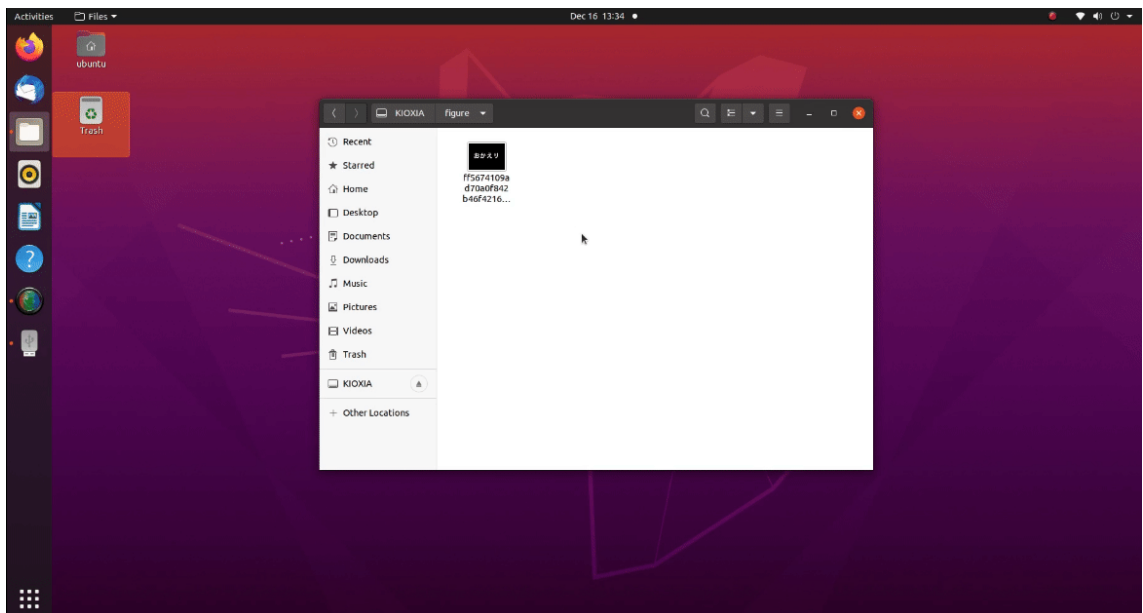
丸いボタン3秒ぐらい押すと、MiniPupperの電源をオンにします。

4. UbuntuシステムにLogin

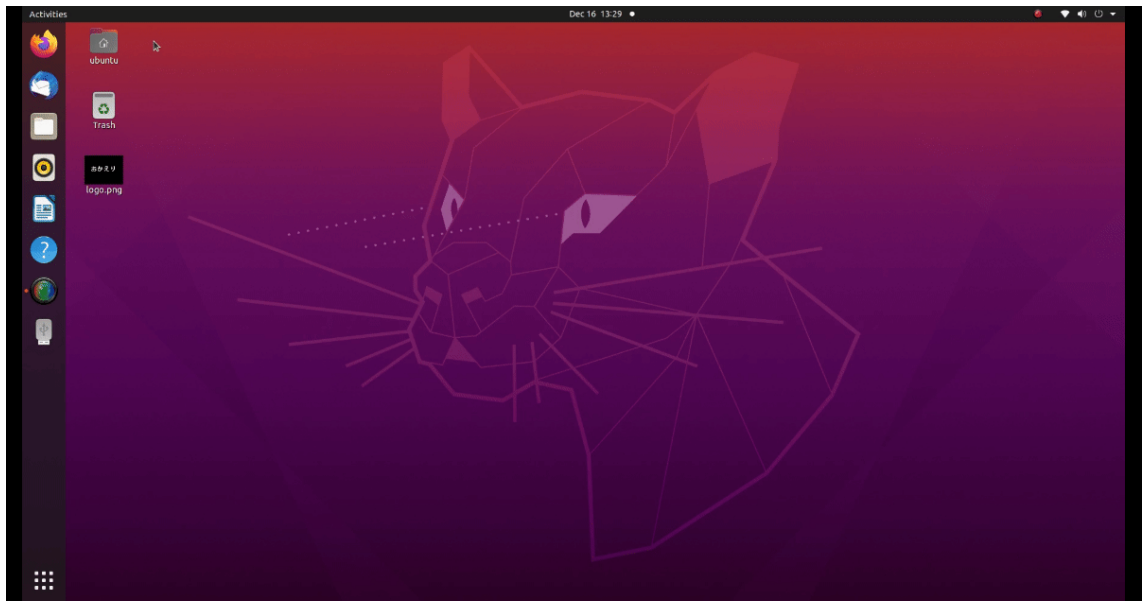


パスワード:mangdang
パスワードをいれると、Ubuntu20.04に入ります。

5. USBからカスタマイズの写真をコピーとrename

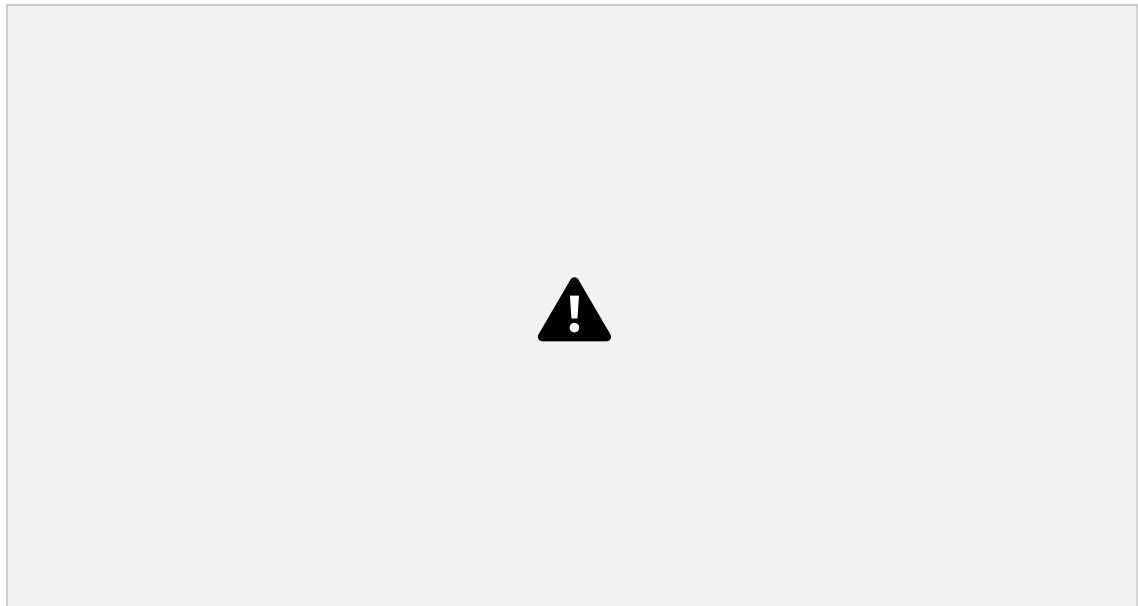


6. 顔写真のフォルダを開く



`cd ~/Robotics/QuadrupedRobot/Mangdang/LCD/cartoons/`

7. 顔写真のフォルダの関連写真(例えばlogo.png, walk.png)を入れ替わる



8. 入れた写真を効くように、コマンドをTerminalに入れる



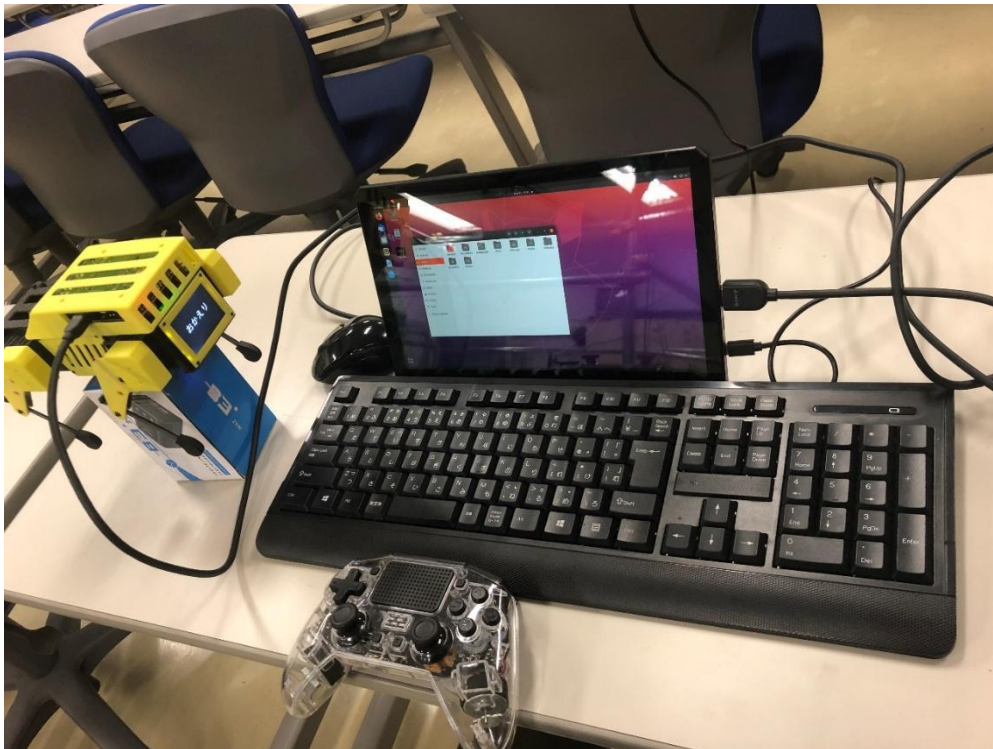
```
cd ~/Robotics/QuadrupedRobot/StanfordQuadruped/  
sudo systemctl stop robot  
sudo systemctl start robot
```

9. 動作確認

コマンドをTerminalに入れた30秒ぐらい、MiniPupperが表示する顔写真は左から右のように変わる



10. 全体図



11. 実機を動かす(コントローラーに接続してから)

