

# РУКОВОДСТВО ПО УСТАНОВКЕ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

**1. Общая информация** Программное обеспечение "Менеджер сервоприводов на базе контроллера Arduino - RoboCore" предназначено для управления четырьмя сервоприводами и используется в образовательных и инженерных целях.

## 2. Минимальные системные требования

- **Процессор:** 2 ядра
- **Оперативная память:** 4 ГБ
- **Дисковое пространство:** 20 ГБ
- **Операционная система:** Alt Linux, Red OS, Windows 10/11
- **Дополнительное ПО:** Python 3.9+, pip, arduino-cli

**3. Установка на Linux** Для установки используйте следующую команду в терминале:

- **Для DEB-пакета (Debian, Ubuntu):**

```
wget https://mashinarium45.ru/media/soft/debian/robocore-deb.deb &&  
sudo dpkg -i robocore-deb.deb
```

- **Для RPM-пакета (Red Hat, Alt Linux):**

```
wget https://mashinarium45.ru/media/soft/redhat/robocore-1.0-  
1.noarch.rpm && sudo rpm -Uvh robocore-1.0-1.noarch.rpm
```

После установки приложение появится в меню "Пуск" или в списке установленных программ.

## 4. Установка на Windows

1. Скачайте установочный файл с официального сайта:  
[Скачать RoboCore](#)
2. Запустите установочный файл и следуйте инструкциям мастера установки.
3. Примите условия лицензионного соглашения и нажмите "Далее".
4. Выберите место установки и создайте ярлык на рабочем столе.
5. При необходимости установите пакет **arduino-cli**.
6. Завершите установку, нажав "Install".

После установки программа появится в меню "Пуск" и на рабочем столе.

## 5. Запуск и первая настройка

- Откройте приложение "RoboCore".
- Подключите контроллер Arduino к компьютеру.
- Убедитесь, что установлен **arduino-cli**.
- В настройках выберите COM-порт и скорость передачи данных.
- Запустите тестовое движение сервоприводов.

## 6. Устранение неполадок

- **Ошибка подключения:** Проверьте кабель и драйверы для Arduino.

- **Не работает управление сервоприводами:** Убедитесь, что выбран правильный COM-порт.
- **Программа не запускается:** Проверьте наличие Python 3.9+ и установленных зависимостей.

**7. Контактная информация.** Для технической поддержки и обновлений посетите: [Официальный сайт](#)