

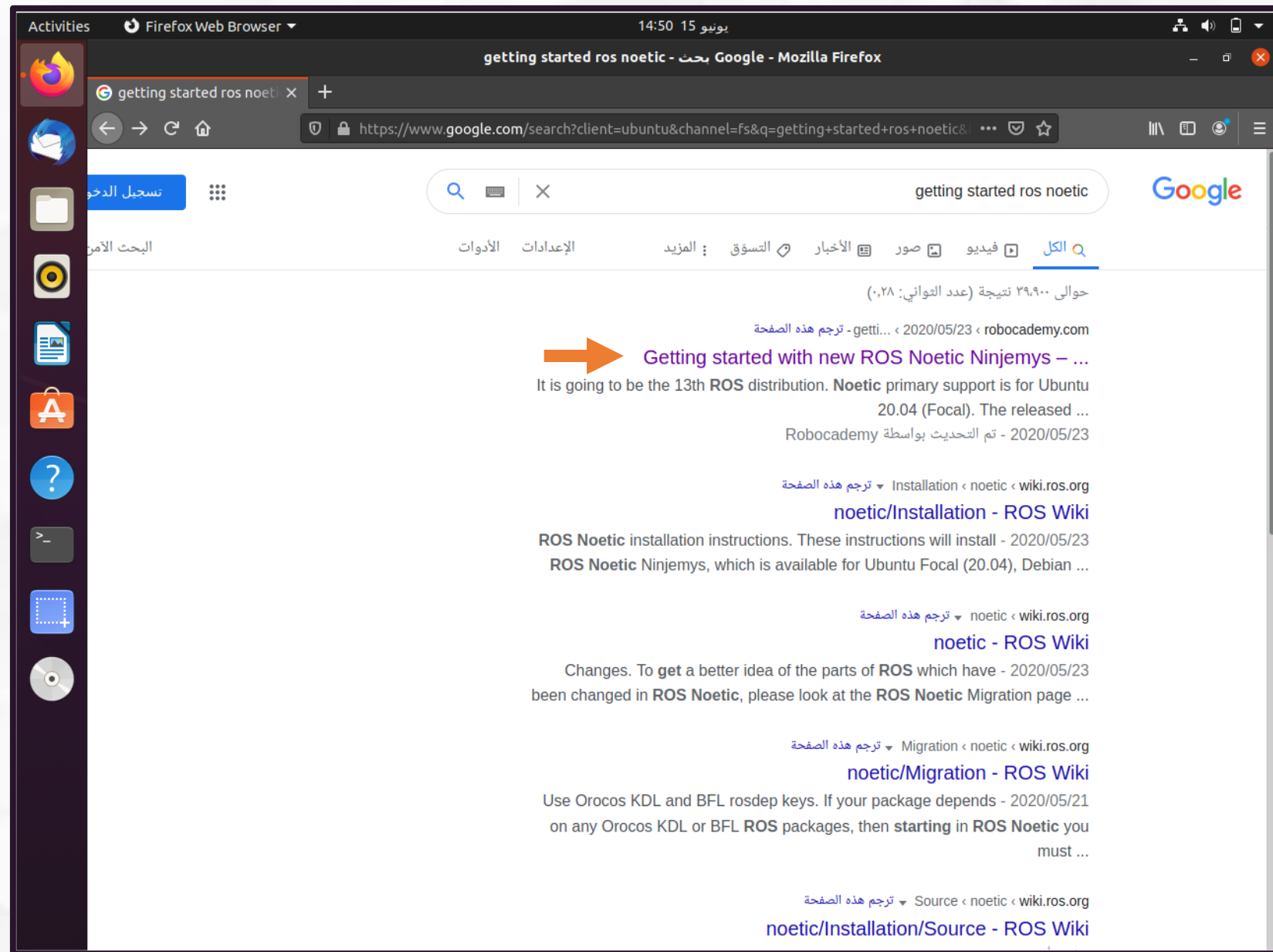
تثبيت ROS
(نظام الروبوت التشغيلي)
نسخة NOETIC NINJEMYS
على Ubuntu 20.04
لمستخدمي Windows 10

ROS



الخطوة 1

افتح متصفح **Firefox** ،
ثم ابحث عن
“ **getting started ROS
noetic** ”
بعد ذلك اختر ،
الرابط الأول كما هو موضح
في الصورة-1

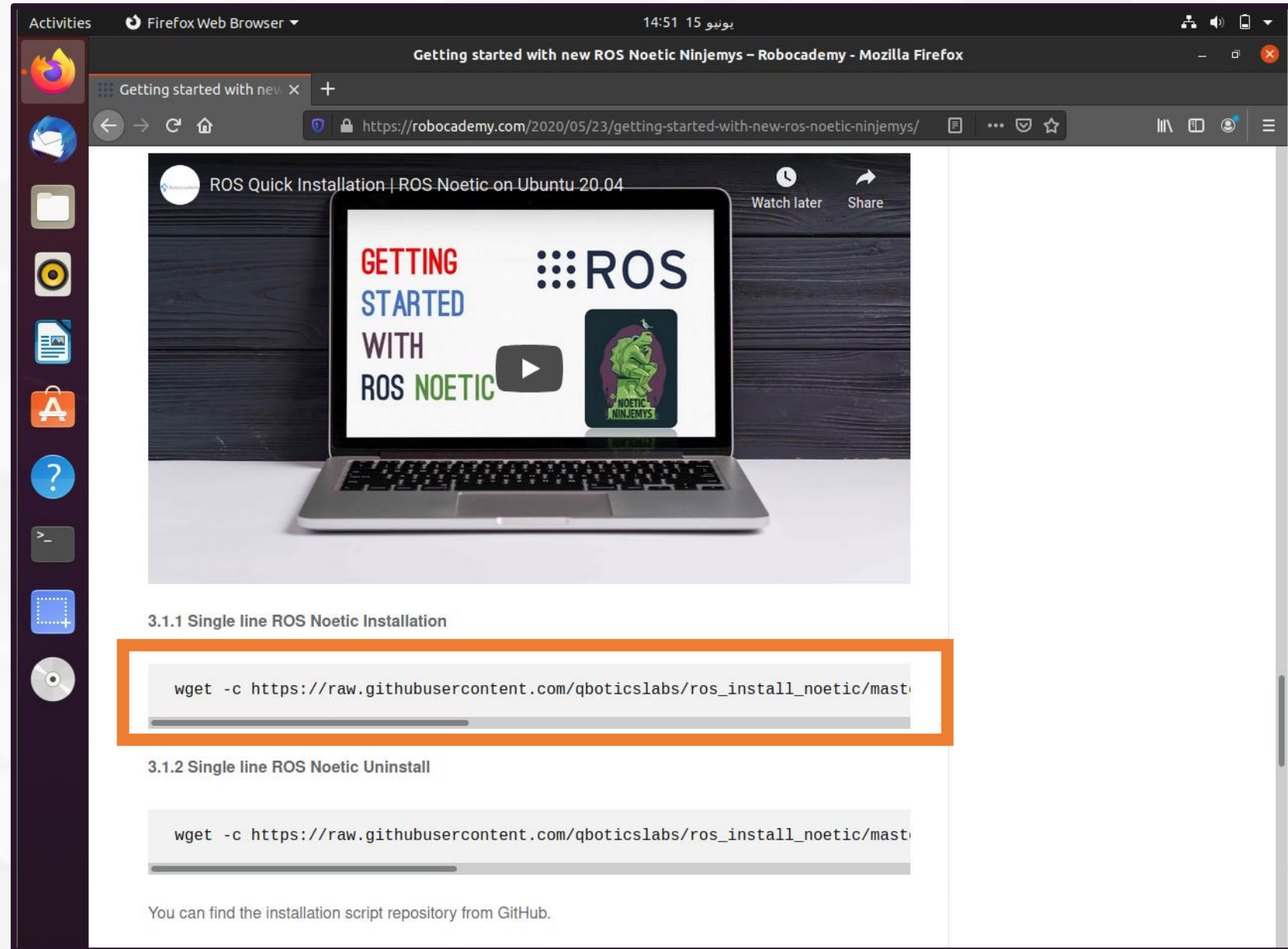


الصورة-1

الخطوة 2

تصفح للأسفل حتى تصل إلى
"3.1.1 Single line ROS
Noetic installation" كما
هو موضح في الصورة-2

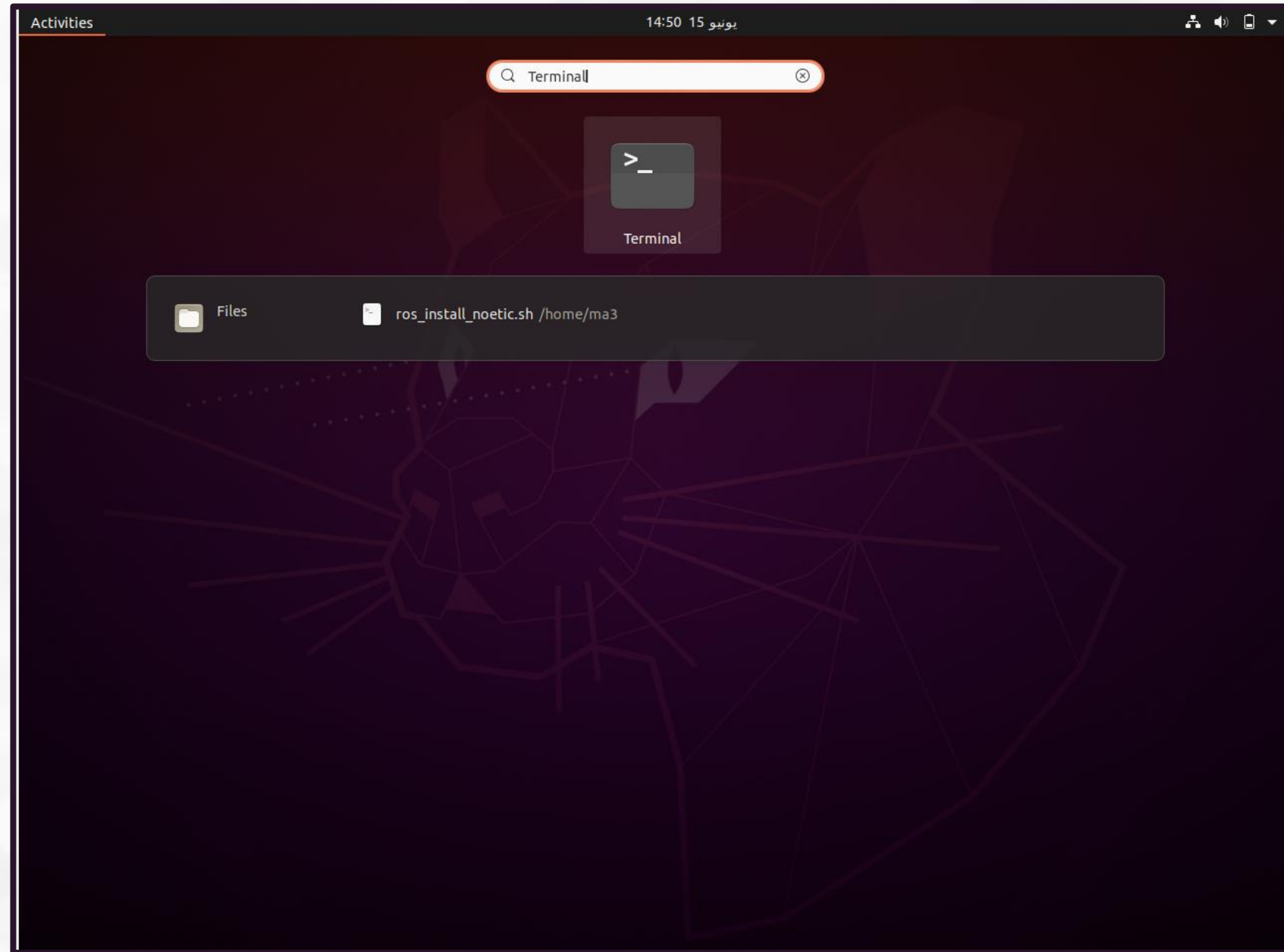
ثم انقر على الكود نقرتين ليتم
تحديده وبعد ذلك اضغط بزر
الفأرة الأيمن لتنسخ الكود.



الصورة-2

الخطوة 3

افتح ايقونة التطبيقات وابحث
عن
ثم اضغط "Terminal"
عليها ليتم فتح البرنامج.
الصورة-3

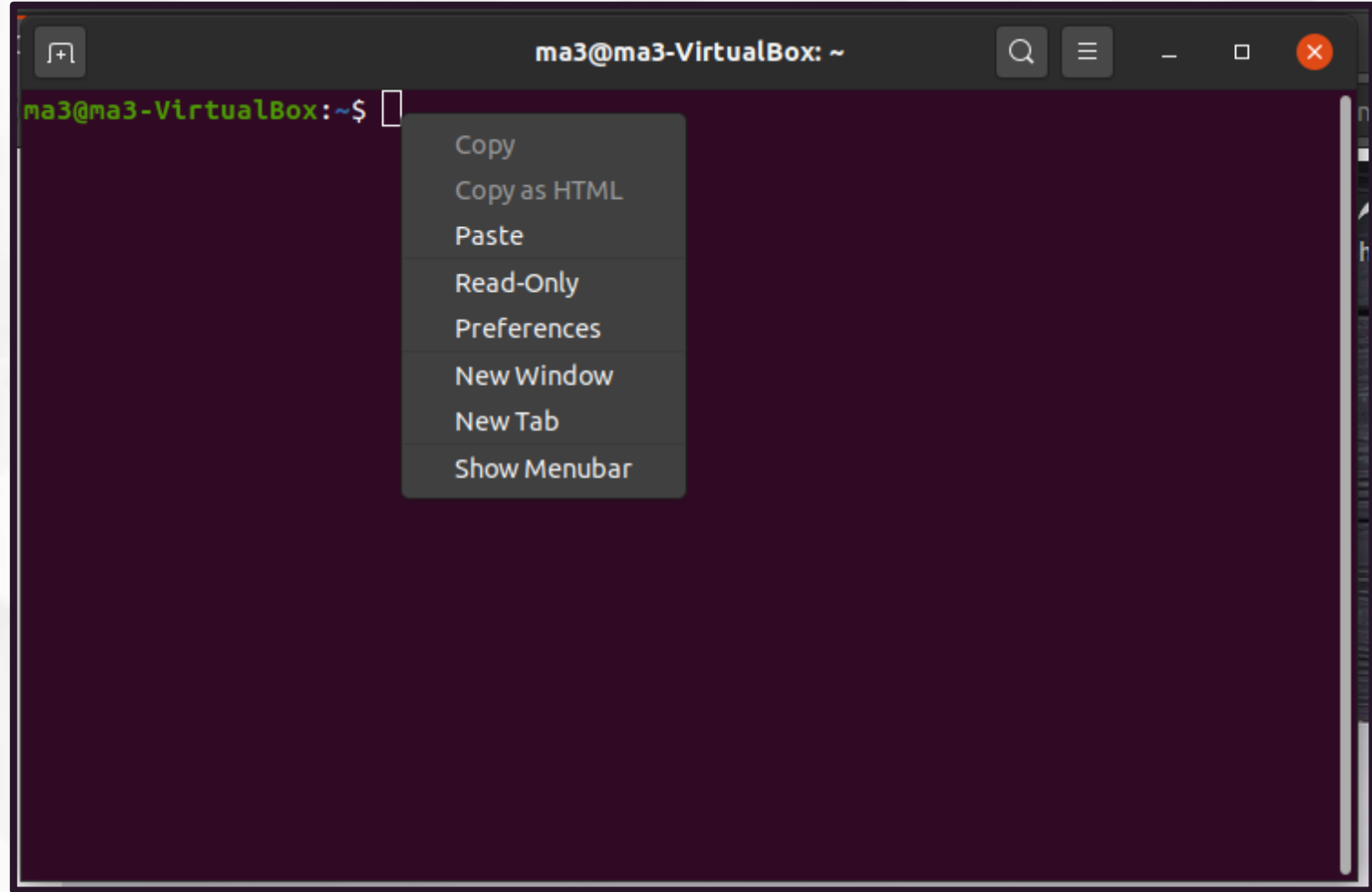


الصورة-3

الخطوة 4

بعد فتح البرنامج، اضغط بزر
الفأرة الأيمن للصق الكود، ثم
اضغط "Enter"
في لوحة مفاتيحك ليتم تشغيل الكود.
الصورة-4

ملاحظة: قد يطلب منك كلمة السر،
كلمة السر لن تظهر في شاشتك، لذا
كل ما عليك فعله هو كتابتها ومن ثم
تضغط "Enter"



الصورة-4

الخطوة 5

بعد عدة دقائق سيطلب منك اختيار نوع الحزمة المراد تثبيتها، اكتب تضغط "1" ثم "Enter".
عملية التثبيت قد تستغرق 20-30 دقيقة.

لمزيد من التوضيح:

<https://www.youtube.com/watch?v=lqrpSi2Xueg&t=5s>

```
robot@robot-virtual-machine: ~  
Hit:1 http://in.archive.ubuntu.com/ubuntu focal InRelease  
Hit:2 http://in.archive.ubuntu.com/ubuntu focal-updates InRelease  
Hit:3 http://in.archive.ubuntu.com/ubuntu focal-backports InRelease  
Hit:4 http://security.ubuntu.com/ubuntu focal-security InRelease  
Hit:5 http://packages.ros.org/ros/ubuntu focal InRelease  
Hit:6 http://packages.ros.org/ros-testing/ubuntu focal InRelease  
Reading package lists... Done  
Building dependency tree  
Reading state information... Done  
All packages are up to date.  
  
#####  
#####  
>>> {Step 5: Install ROS, you pick how much of ROS you would like to install.}  
[1. Desktop-Full Install: (Recommended) : Everything in Desktop plus 2D/3D  
simulators and 2D/3D perception packages ]  
  
[2. Desktop Install: Everything in ROS-Base plus tools like rqt and rviz]  
  
[3. ROS-Base: (Bare Bones) ROS packaging, build, and communication libraries. No GUI tools.]  
  
Enter your install (Default is 1):
```

الصورة-5