

المهمة الثانية (تثبيت بكج الذراع)

- عشان اثبت بكج الذراع فتحت التيرمينال ف الاوبنتو وكتبت هذي الأوامر

```
cd ~/catkin_ws/  
  
catkin_make  
  
cd ~/catkin_ws/src  
  
git clone https://github.com/smart-methods/arduino_robot_arm.git  
  
cd ~/catkin_ws  
  
rosdep install --from-paths src --ignore-src -r -y  
  
sudo apt-get install ros-noetic-moveit  
  
sudo apt-get install ros-noetic-joint-state-publisher ros-noetic-joint-state-publisher-gui  
  
sudo apt-get install ros-noetic-gazebo-ros-control joint-state-publisher  
  
sudo apt-get install ros-noetic-ros-controllers ros-noetic-ros-control  
  
catkin_make
```

- للتأكد من تثبيت بكج الذراع

```
roslaunch robot_arm_pkg check_motors.launch
```



