

Introduction à la robotique mobile

Création environnement virtuel pour les travaux pratiques

Linux

- **Installer Python3, effectuer les commande suivantes :**
 - `sudo apt-get install python3`
 - `sudo apt-get update`
 - `python3 --version`
- **Installer la librairie virtualenv :**
 - `pip3 install virtualenv`
 - `virtualenv--version`
- **Créer un environnement virtuel :**
 - `virtualenv -p /usr/bin/'version python' 'chemin répertoire'`
 - exemple : `virtualenv -p /usr/bin/python3 /home/maxime/TpIntroRoboMobil`
- **Télécharger les laboratoires du cours :**
 - Télécharger répertoire <https://github.com/norlab-ulaval/glo4001.git>
- **Charger l'environnement virtuel :**
 - `source 'chemin répertoire'/bin/activate`
 - exemple : `source /home/maxime/TpIntroRoboMobil/bin/activate`
- **Installer les librairies pour l'environnement virtuel :**
 - `cd 'chemin répertoire laboratoire'`
 - `pip3 install -r requirement.txt`
- **Ouvrir les laboratoires :**
 - `cd 'chemin répertoire laboratoire'`
 - `jupyter notebook`

Window

- Installation de Anaconda <https://www.continuum.io/downloads>. Conserver les options par défaut, qui sont:
 1. Installation locale (single user)

2. Ajout de anaconda au PATH, sélection de anaconda comme python 3.5 par défaut

- Téléchargement du repo <https://github.com/norlab-ulaval/glo4001.git> du cours en version zip
- Ouvrir "anaconda prompt". C'est une console windows. utiliser DIR et CHDIR pour se rendre au repo.
- Exécution de "pip install -r requirements.txt".
- Pour lancer le notebook, utiliser la commande "jupyter notebook" dans le dossier du cours.