

MATERIAL PARA LA PRIMERA SESIÓN DE PRÁCTICAS

Técnicas de los Sistemas Inteligentes

ROS: Robot Operating System

- Durante las primeras sesiones de prácticas **trabajaremos con ROS**: un conjunto de librerías y herramientas que ayudan a crear aplicaciones de robótica.
- En los ordenadores de las aulas de prácticas no es recomendable usar ROS por lo que debéis **llevar vuestros portátiles** siempre que sea posible.
- **Antes de la primera sesión de prácticas debéis instalar ROS en vuestros portátiles. ROS tiene que instalarse sobre sistema LINUX** y no recomendamos utilizar máquinas virtuales.

¿Qué versión de ROS elegir?

- Va a depender de la distribución de LINUX
- Versiones de ROS que tienen soporte actualmente:
 - ROS Indigo Igloo: <http://wiki.ros.org/indigo>
 - Solo compatible con Ubuntu 13.10 y Ubuntu 14.04
 - Fin soporte: abril de 2019
 - ROS Kinetic Kame: <http://wiki.ros.org/kinetic>
 - Solo compatible con Ubuntu 15.10, Ubuntu 16.04 y Debian 8
 - Fin soporte: abril de 2021
 - ROS Lunar Loggerhead: <http://wiki.ros.org/lunar>
 - Solo compatible con Ubuntu 16.04, Ubuntu 16.10 y Ubuntu 17.04
 - Fin soporte: mayo de 2019

Instalación

- Es sencilla y está bien documentada:
<http://www.ros.org/install/>
- Seleccionar la versión de ROS que hayáis decidido instalar y seguir la descripción paso a paso del proceso de instalación:
 - ROS Indigo:
<http://wiki.ros.org/indigo/Installation/Ubuntu>
 - ROS Kinetic:
<http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu>
 - ROS Lunar:
<http://wiki.ros.org/lunar/Installation/Ubuntu>

ROS Tutorials

- En la web de ROS es posible encontrar una serie de tutoriales organizados por niveles:
<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials>
- Para **comprobar que ROS se ha instalado correctamente y configurarlo de forma adecuada** como mínimo hay que seguir el **primer tutorial** de “Beginner Level”:
<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials/InstallingandConfiguringROSEnvironment>