

# Ubuntuノウハウ

2017/12/27

# Proxy設定

- Proxy設定
  - <https://qiita.com/showsuzu/items/9ee031208d38ff8ac889>
- **sshdサービスの開始**
  - `sudo vi /etc/ssh/sshd_config`
  - `PermitRootLogin no`
  - Tera TermからIPを入力し、ログイン
- **スーパーユーザになるため**
  - `Sudo su`

# ROS動作テスト

- ROS起動

`roscore`

- カメを表示するノート

`roslaunch turtlesim turtlesim_node`

- カメを動かすノート

`roslaunch turtlesim turtle_teleop_key`

- 実行中のノードの確認

`roslaunch rqt_graph rqt_graph`

# Robotシミュレータを動かす

- ROS起動  
roscore
- Bashを起動  
source /home/user\_name/catkin\_ws/build/devel/setup.bash
- Roslaunch  
roslaunch testbot\_description testbot.launch
- rqt起動  
rqt
- rviz起動  
rqt~plugins~Visualization~Rviz
- Global Status : Error対処  
roslaunch tf static\_transform\_publisher 0 0 0 0 0 0 1 map my\_frame 10
- rvizで作成したRobot Modelを呼び出す  
Open Config~/catkin\_ws/build/rosbook\_robot\_arm/testbot\_description/urdf.rvizを  
選択

# Install裏技

- srcからインストールする方法

wget <http://XXXX>.

install command    src ～ wgetで取得したソース

- Rosdep initでエラー対処

vi /etc/environmentにProxyを追加する

# kameシミュレーション

- **環境の確認**
  - export | grep ROS
- **ターミナルを3つ使います**
  - ### ターミナル1
    - \$ roscore ###
  - ターミナル2
    - \$ rosrun turtlesim turtlesim\_node #=> 亀が表示される ###
  - ターミナル3
    - \$ rosrun turtlesim turtle\_teleop\_key #=> 矢印キーで亀が動かせる
- [https://qiita.com/oh\\_rusty\\_nail/items/b19f474b0d88eecddc1e](https://qiita.com/oh_rusty_nail/items/b19f474b0d88eecddc1e)

# turtlebotの動かし方

- ROS起動  
roscore
- Roslaunch(環境ファイルを起動)  
roslaunch turtlebot\_gazebo turtlebot\_world.launch
- Roslaunch(キーボードを起動  
(/turtlebot/src/turtlebot/turtlebot\_teleop))  
roslaunch turtlebot\_teleop keyboard\_teleop.launch

# Moveitの操作方法

- URDF/SRDF/Config



# ddrescueのインストール

- RaspberryPiに入れるにはUbuntu MATEのほうが良い
- ddrescueのインストール
  - `sudo apt-get install testdisk`
  - `sudo apt-get install gddrescue`
- IMG書き込み
  - `sudo ddrescue -D -d -force ubuntu.img /dev/sdc`
- 14.04のイメージは上手く認識されていなかった。
- Ubuntuファイルシステム
  - Ext4