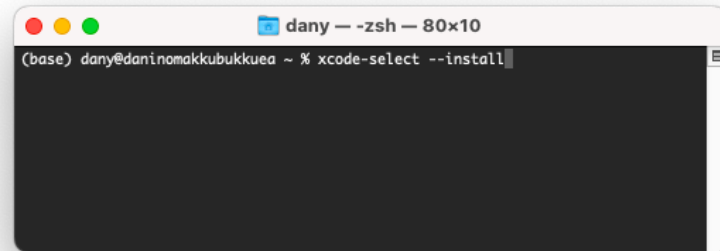


# **INSTALLAZIONE ROS-NOETIC PER MACOS**

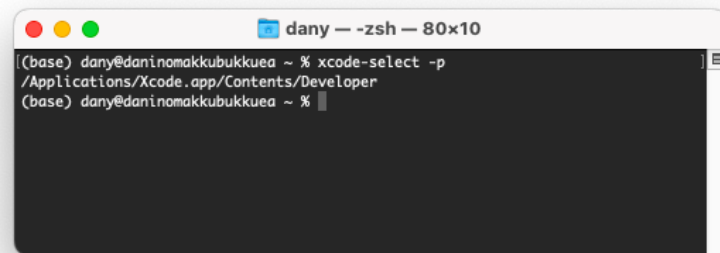
BARAGONA DANIELE

# 1: XCODE COMMAND LINE TOOLS

- COPIA E INCOLLA «xcode-select --install» SUL **TERMINALE** PER INSTALLARE LE COMMAND LINE TOOLS DI XCODE
- VERIFICA LA CORRETTA INSTALLAZIONE CON IL COMDANDO «xcode-select -p»



```
dany — zsh — 80x10
(base) dany@daninomakkubukkuea ~ % xcode-select --install
```

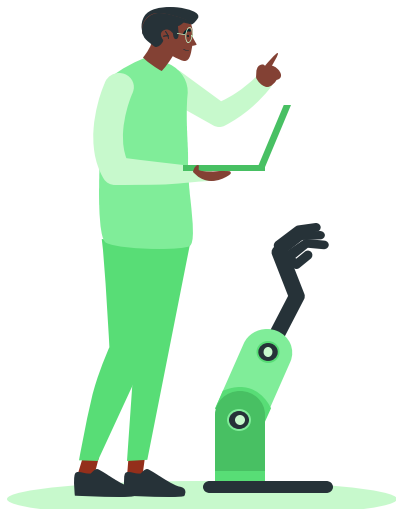
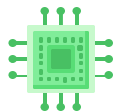
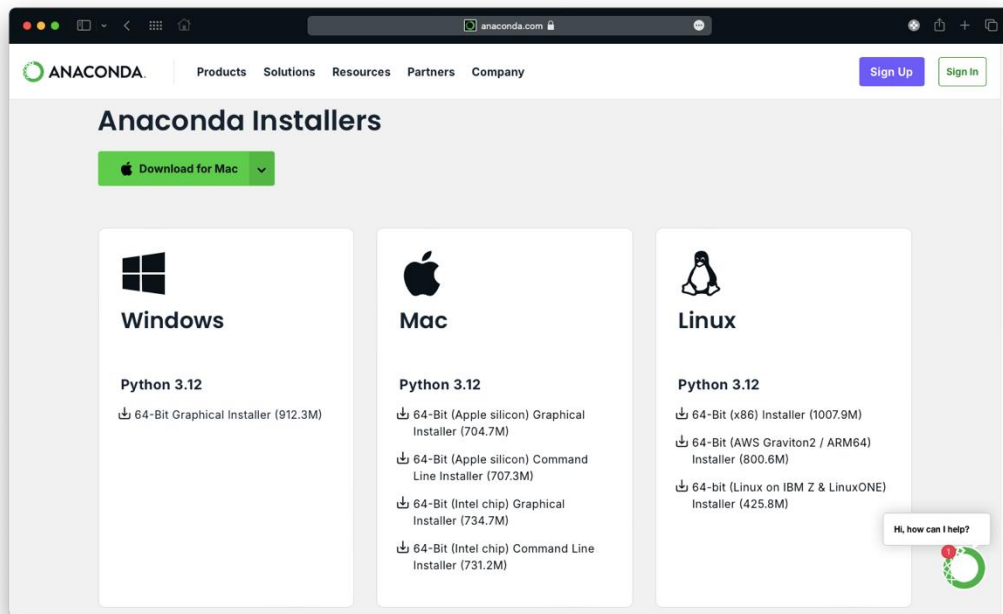


```
dany — zsh — 80x10
(base) dany@daninomakkubukkuea ~ % xcode-select -p
/Applications/Xcode.app/Contents/Developer
(base) dany@daninomakkubukkuea ~ %
```



# 2: ANACONDA

- INSTALLA IL PACKAGE MANAGER DAL SEGUENTE LINK: [ANACONDA](https://anaconda.com)
- SCEGLI LA VERSIONE IN BASE AL TUO **HARDWARE**



# 3: CANALI CONDA

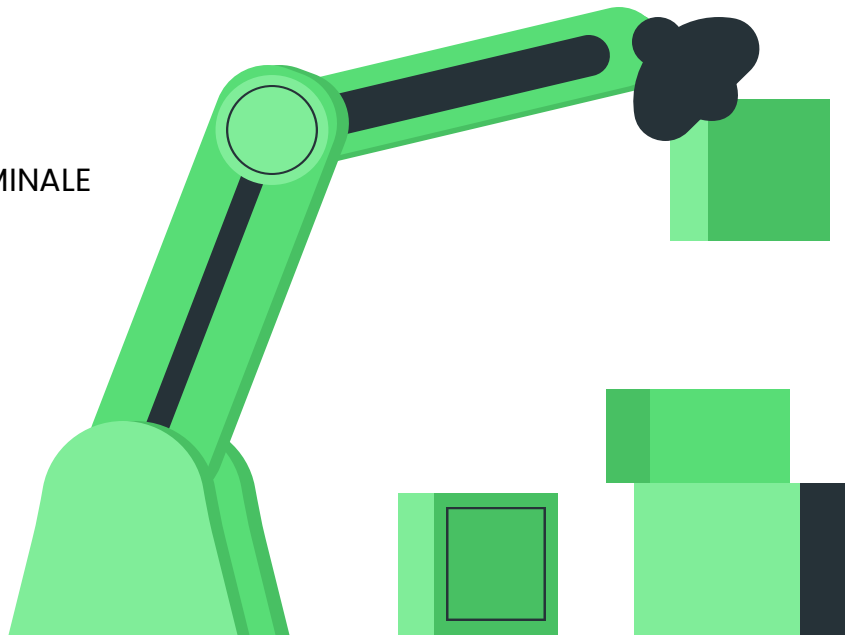
- AGGIUNGI I **CANALI** CHE CONTENGONO I PACCHETTI ROS:

- COPIA E INCOLLA I SEGUENTI COMANDI SUL TERMINALE

«conda config --add channels conda-forge»

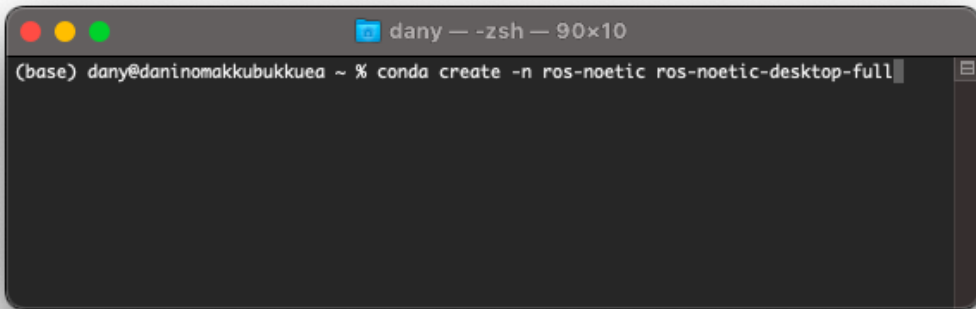
«conda config --add channels robostack»

«conda config --set channel\_priority strict»



# 4: AMBIENTE CONDA E ROS-NOETIC

- CREA UN **AMBIENTE** CONDA E INSTALLA ROS-NOETIC:
- COPIA E INCOLLA IL COMANDO «conda create -n ros-noetic ros-noetic-desktop-full» SUL TERMINALE E ATTENDI LA FINE DELL'INSTALLAZIONE

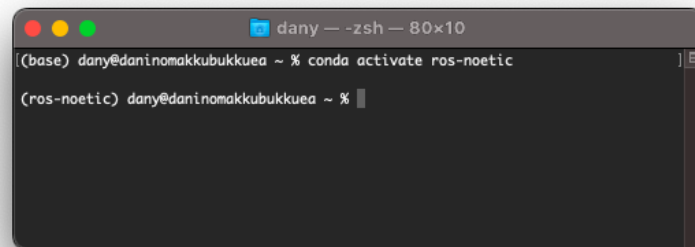


```
dany — -zsh — 90x10
(base) dany@daninomakkubukkuea ~ % conda create -n ros-noetic ros-noetic-desktop-full
```



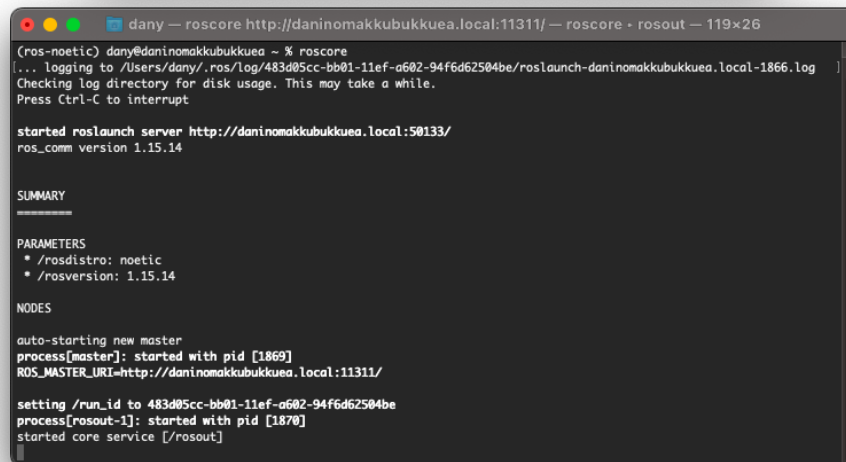
# 5: ROSCORE

- **ATTIVA** L'AMBIENTE CONDA CON IL COMANDO «conda activate ros-noetic»



```
dany — zsh — 80x10
(base) dany@daninomakkubukkuea ~ % conda activate ros-noetic
(ros-noetic) dany@daninomakkubukkuea ~ %
```

- UNA VOLTA ATTIVATO, AVVIA **ROSCORE**



```
dany — roscore http://daninomakkubukkuea.local:11311/ — roscore - rosout — 119x26
(ros-noetic) dany@daninomakkubukkuea ~ % roscore
[... logging to /Users/dany/.ros/log/483d05cc-bb01-11ef-a602-94f6d62504be/roslaunch-daninomakkubukkuea.local-1866.log]
Checking log directory for disk usage. This may take a while.
Press Ctrl-C to interrupt

started roslaunch server http://daninomakkubukkuea.local:50133/
ros_comm version 1.15.14

SUMMARY
=====

PARAMETERS
 * /rostdistro: noetic
 * /rosversion: 1.15.14

NODES

auto-starting new master
process[master]: started with pid [1869]
ROS_MASTER_URI=http://daninomakkubukkuea.local:11311/

setting /run_id to 483d05cc-bb01-11ef-a602-94f6d62504be
process[rosout-1]: started with pid [1870]
started core service [/rosout]
```



# DISINSTALLAZIONE

- I. UNA VOLTA NELL'AMBIENTE ROS, INSERISCI IL COMANDO «`conda env remove --name ros-noetic`» PER ELIMINARE L'AMBIENTE ED OGNI PACCHETTO IN ESSO INSTALLATO
- II. INSERISCI IL COMANDO «`conda clean -all`» PER PULIRE LA CACHE DI ANACONDA
- III. DISINSTALLA ANACONDA DALLA CARTELLA «APPLICAZIONI»
- IV. INSERISCI IL COMANDO «`nano ~/.zshrc`» E RIMUOVI OGNI LINEA DI ANACONDA DALLA CONFIGURAZIONE DELLA SHELL, SALVA, CHIUDI LA FINESTRA E INSERISCI IL COMANDO «`source ~/.zshrc`» PER AGGIORNARLA
- V. INSERISCI IL COMANDO «`sudo rm -rf /Library/Developer/CommandLineTools`» PER RIMUOVERE LE COMMAND LINE TOOLS DI XCODE



# CREDITI

A CURA DI  
**Baragona Daniele**

CORSO  
**Sistemi Operativi per la Robotica**

DOCENTE  
**Sorbello Rosario**

**UNIVERSITA' DEGLI STUDI DI  
PALERMO**

ANNO ACCADEMICO **2024/25**

