

# Installation Ros Indigo / Ubuntu 14.04.6

Lien utile : <https://community.aldebaranrobotics.com/en/resources/software/language/en-gb>

## I. 1ère Étape : Installer Ubuntu 14.04.6

## II. 2ème Étape : Installer Indigo

Suivre le tutoriel : <http://wiki.ros.org/indigo/Installation/Ubuntu>

## III. 3ème Étape : Installer package pour Pepper

Suivre le tutoriel : <http://wiki.ros.org/pepper/Tutorials>

Jusqu'au point 2. Starting Pepper package

## IV. 4ème Étape : Installer le SDK Pepper Python

(Suivre le tutoriel : [http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/python/install\\_guide.html](http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/python/install_guide.html))

- 1) Télécharger le SDK python 2.5 :

Sur le site : (version Linux 64) :

<https://community.aldebaranrobotics.com/en/dl/ZmllbGRfY29sbGVjdGlvbI9pdGVtLTEyNDEtZmllbGRfc29mdF9kbF9leHRlcm5hbF9saW5rLTAtOGVIYTk3?width=500&height=auto>

SDK c++ [http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/cpp/install\\_guide.html](http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/cpp/install_guide.html)

- 2) Extraire le tar sur le bureau :

```
tar xvf pynaoqi-python2.7-2.5.5.5-linux64.tar.gz
```

## V. 5ème Étape : lancer Roscore :

- 1) Sur un terminal, configurer le path comme ceci :

```
export PYTHONPATH=${PYTHONPATH}::~Bureau/pynaoqi-python2.7-2.5.5.5-linux64/lib/python2.7/site-packages
```

(En vérifiant que le dossier se trouve bien sur le bureau)

(Test pour voir si le path fonctionne : python puis import naoqi)

- 2) Sur le même terminal reprendre le point 2 du tutoriel de l'étape 3 package Pepper:

Si SDK python :

```
roslaunch pepper_bringup pepper_full_py.launch nao_ip:=192.168.1.4 roscore_ip:=<roscore_ip>
```

roscore\_ip : IP de l'ordinateur (ifconfig)

Si SDK c++ :

```
roslaunch pepper_bringup pepper_full.launch nao_ip:=192.168.1.4 roscore_ip:=<roscore_ip>
```

**Laisser le terminal tourné en fond !**

- 3) Sur un autre terminal :

Plusieurs commandes possibles :

Permet de voir les topics :

```
rostopic info /pepper_robot
```

ou

```
rostopic list
```

Liens utile :

<http://wiki.ros.org/rostopic>

[http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/cpp/helloworld\\_detailed.html](http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/cpp/helloworld_detailed.html)

<http://doc.aldebaran.com/2-5/naoqi/index.html>

[http://doc.aldebaran.com/2-5/getting\\_started/creating\\_applications/index.html](http://doc.aldebaran.com/2-5/getting_started/creating_applications/index.html)

[http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/tutos/create\\_a\\_new\\_service.html](http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/tutos/create_a_new_service.html)

<http://doc.aldebaran.com/qibuild/index.html> (build c++ programm)

<https://qisdk.softbankrobotics.com/sdk/doc/pepper-sdk/index.html> (pepper android)