مسار الذكاء الصناعي المهمة الأولى:

1.تثبيت نظام الروز.

2.تثبيت نظام الروز عن طرق تحميل الفرشول بوكس ثم تحميل نسخة من الاوبنتو.

3.ثم بعد ذالك استخدام أوامر معينة لتثبيت الروز بشكل كامل ليسهل علينا استخدامة في المهام القادمة.

بعض الأوامر المستخدمة لتثبيت الروز:

sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu $(lsb\_release -sc) main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'

sudo apt-key adv --keyserver 'hkp://keyserver.ubuntu.com:80' --recv-key C1CF6E31E6BADE8868B172B4F42ED6FBAB17C654

sudo apt-get update

sudo apt-get install ros-kinetic-desktop-full

apt-cache search ros-kinetic

echo "source /opt/ros/kinetic/setup.bash" >> ~/.bashrc

source ~/.bashrc

sudo apt install python-rosdep python-rosinstall python-rosinstall-generator python-wstool build-essential

sudo apt install python-rosdep

sudo rosdep init

mkdir -p ~/catkin\_ws/src

cd ~/catkin\_ws/

catkin\_make

cd ~/catkin\_ws/src

git clone https://github.com/smart-methods/arduino\_robot\_arm.git

cd ~/catkin\_ws