مسار الذكاء الصناعي المهمة الثانية:

#تثبيت وتشغيل باكج الذراع على نظام روز.

1.تثبيت نظام روز

2.نكتب الأوامر التالية:

1. rosdep update
2. sudo apt-get install ros-noetic-catkin
3. mkdir -p ~/catkin\_ws/src
4. cd ~/catkin\_ws/
5. catkin\_make
6. cd ~/catkin\_ws/src
7. git clone https://github.com/smart-methods/arduino\_robot\_arm.git
8. cd ~/catkin\_ws
9. rosdep install --from-paths src --ignore-src -r -y
10. sudo apt-get install ros-kinetic-moveit
11. sudo apt-get install ros-kinetic-joint-state-publisher ros-kinetic-joint-state-publisher-gui
12. sudo apt-get install ros-kinetic-gazebo-ros-control joint-state-publisher
13. sudo apt-get install ros-kinetic-ros-controllers ros-kinetic-ros-control
14. sudo nano ~/.bashrc
15. at the end of the (bashrc) file add the follwing line
16. (source /home/اسم النظام/catkin\_ws/devel/setup.bash)
17. then
18. ctrl + o

