

# Ubuntu 16.04 / Mint 18 ROS kinetic の導入

2018/12/06  
60190091 野村 雅也

基本は下のサイトの手順で進めると良いです。(kinetic より古い indigo なので注意)  
<http://brill-tech.blogspot.com/2016/10/ros1-robot-operating-system.html>

## [ターミナルからフルバージョンのインストール]

```
$ sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu xenial main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
$ wget https://raw.githubusercontent.com/ros/rosdistro/master/ros.key -O - | sudo apt-key add -
$ sudo apt-get update
$ sudo apt-get install ros-kinetic-desktop-full
```

## [ワークスペースの準備]

```
$ sudo apt-get update && sudo apt-get install build-essential
$ mkdir -p ~/catkin_ws/src
$ cd catkin_ws/src
$ catkin_init_workspace
$ source /opt/ros/kinetic/setup.bash
$ echo $ROS_PACKAGE_PATH
$ catkin_make
```

## [catkin\_make で "Could not find SDL" のようなエラーが出た時]

```
& sudo apt-get install libsdl-dev
```

## [依存している関連パッケージをインストールしたい時(tis camera には適用不可)]

```
$ rosdep update
$ rosdep install --from-paths src --ignore-src --rosdistro=kinetic -y --os=ubuntu:xenial
($ sudo apt-get update && sudo apt-get install libopenni2-dev)
```

※ rosdep は catkin\_ws で実行します

## [Gazebo がクラッシュする時]

```
$ sudo apt-get dist-upgrade
$ sudo apt-get update
$ sudo apt-get upgrade
```

※ このあと catkin\_ws 内の "devel" と "build" を削除してから catkin\_make することが重要です

## [tf ツリーの時間がおかしい時(重要)]

```
<node name="robot_state_publisher" pkg="robot_state_publisher" type="robot_state_publisher" respawn="false"
output="screen" ns="/my_robo">
  <param name="use_tf_static" value="false"/>
</node>
```

※ launch ファイルでの robot\_state\_publisher の呼び出し時にパラメータ "use\_tf\_static" を false にする必要があります