

Guia para configurar Webots con Ros

Empezar instalando webots de la tienda de Ubuntu.

Seguir el instructivo del siguiente enlace para instalar webots-ros1, reemplazar noetic con la palabra melodic:

<https://www.cyberbotics.com/doc/guide/tutorial-9-using-ros?tab-language=c>

Webots User Guide

R2022a

Tutorial 9: Using ROS (60 Minutes)

Conjunto de órdenes utilizadas:

```
export ROS_DISTRO=melodic
cd ${WEBOTS_HOME}/projects/default/controllers/ros
make

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

sudo curl -sSL https://raw.githubusercontent.com/ros/rosdistro/master/ros.key -o
/usr/share/keyrings/ros-archive-keyring.gpg
sudo apt-get update
sudo apt-get install ros-melodic-desktop-full ros-melodic-moveit
sudo apt-get install python3-rosdep
sudo rosdep init
rosdep update
sudo apt-get install ros-melodic-webots-ros
```

Continuar con el tutorial de esa página, para conocer un poco mas de ros

Al final nuestro archivo .bashrc debe las variables WEBOTS_HOME Y LD_LIBRARY_PATH, útiles para compilar.

En una terminal abrir el archivo .bashrc y añadir al final (reemplazar la palabra ruben por su usuario):

```
sudo gedit /home/ruben/.bashrc
```

Añadir estas siguientes 4 líneas

```
source /opt/ros/melodic/setup.bash
export WEBOTS_HOME=/snap/webots/current/usr/share/webots
export LD_LIBRARY_PATH=$WEBOTS_HOME/lib/controller
export PATH="/home/ruben/.local/bin:$PATH"
```

posteriormente guardarlo (save) y ejecutar ese archivo con la orden
source /home/ruben/.bashrc

De esta forma ya hemos configurado webots para ser usado con ros1.