

1 Instrukcja instalacji środowiska

- Zainstalować potrzebne biblioteki

```
sudo apt-get install libusb-1.0-0-dev freeglut3-dev g++
```

- Utworzyć folder dla kinecta

- Zainstalować programy OpenNI, Nite, SensorKinect

```
cd ~/kinect/openni/  
chmod a+x install.sh  
sudo ./install.sh
```

```
cd ~/kinect/SensorKinect/Platform/Linux/CreateRedist/  
chmod a+x RedistMaker  
sudo ./RedistMaker  
cd ../Redist/Sensor-Bin-Linux-x64-v5.1.0.25
```

```
cd ~/kinect/nite/  
chmod a+x install.sh  
sudo ./install.sh
```

- Przetestować

```
cd ~/kinect/openni/Samples/Bin/x64-Release/  
./Sample-NiSimpleSkeleton
```

- W razie komplikacji w internecie dostępna jest duża ilość poradników, np. <http://igorbarbosa.com/another-way-to-install-kin-in-linux-mint-12-ubuntu/>

Następnie należy skonfigurować środowisko ROS

```
$ source /opt/ros/hydro/setup.bash  
$ mkdir -p ~/catkin_ws/src  
$ cd ~/catkin_ws/src  
$ catkin_init_workspace  
$ cd ~/catkin_ws/  
$ catkin_make  
$ source devel/setup.bash  
$ sudo apt-get install ros-hydro-openni-camera  
$ sudo apt-get install ros-hydro-openni-launch  
$ sudo apt-get install ros-hydro-openni-tracker
```

Po tych czynnościach można uruchomić program. W nowym terminalu:

```
roslaunch <nazwa paczki> <nazwa skryptu>  
roslaunch my_kinnect kinnect.launch
```

następnie również w nowym terminalu:

```
roslaunch <nazwa paczki> <nazwa programu>  
roslaunch my_kinnect gesty.py
```

W celu włączenia programu AL, należy wgrać go za pomocą programu Choreographie przed uruchomieniem skryptu.