

Le code pour manipuler l'environnement

Les commandes dont vous avez besoin pour manipuler l'environnement sont cités dans les étapes à suivre qui sont ainsi :

1. Tout d'abord vous avez besoin d'installer ROS (RObot OPerating System) sur votre distribution Ubuntu de linux. Voici le lien vers le site officiel de ROS où les étapes pour installer le ROS sur Ubuntu sont décrites : <http://wiki.ros.org/ROS/Installation>. Ce projet fonctionne avec la distribution "Kinectic" de ROS.
2. Télécharger le projet soit depuis la plateforme de supinfo soit depuis mon github qui est <https://github.com/RamnSingh/RosSuivit.git>.
3. Placez-vous dans le dossier "src" de package suivit qui se trouve dans le projet téléchargé qui est également un espace de travail (workspace). Sur mon pc, le projet se trouve à la racine donc pour moi le chemin est : [/ros/src/suivit/src](#).
4. Pour chacun des fichiers que vous trouvez dans ce dossier, vous allez exécuter la commande suivante pour les exécutable :
`sudo chmod +x <nom-du-fichier-avec-extension>`
5. Après vous allez vous mettre à la racine de ce projet pour charger les dépendances pour ce projet. La commande à exécuter est : `catkin_make`
6. En restant toujours à la racine, vous allez exécuter la commande suivante afin d'utiliser les outils fournis par ROS afin de mieux trouver les packages ROS sur votre système d'exploitation.
 - `source devel/setup.bash`
2. Et ensuite pour lancer le projet, saisissez la commande suivante :

```
roslaunch suivit main.launch agents:=5
```

Dans la commande au-dessus, j'ai saisi 5 à la fin de la commande. Ce chiffre 5 représente le nombre des agents à générer.