|  |  |
| --- | --- |
| Práctica #1  Reporte de práctica | Descripción breve  Instalación de ROS en la computadora  David Santamaría Velázquez  8°B t/m |

Objetivo de la práctica

Instalar ROS en la computadora del ESTUDIANTE para poner en práctica la programación y avanzar con el BRAZO ROBOT que tenemos pendiente para su exposición en el PROYECTOS ANUAL.

Materiales de trabajo

* Computadora de escritorio o portátil (CPU)
* Red inalámbrica (INTERNET)
* Información de páginas web para su respectiva instalación y para que plataformas
* EJEMPLO(S): LINUX, WINDOWS, y su respectiva actualización (Ejemplos. Ubuntu, Windows XP, etc.)

PROCEDIMIENTO

1. En mi caso yo utilice una maquina virtual para hacer una partición para utilizar otro sistema operativo, Ubuntu 16.04.6 LTS (Xenial Xerus).

Enlace de página web de Máquina virtual https://virtualbox.uptodown.com/windows

Enlace de página web de Sistema Operativo <http://releases.ubuntu.com/16.04/>

1. Después de descargar ambos links se procede a instalar la máquina virtual (la app; aplicación de software), para poder instalar el sistema operativo Ubuntu o cualquier otro dentro de la máquina virtual ABAJO se muestra un sitio web para su visualización de cómo hacerlo:

<https://www.youtube.com/watch?v=jos3MTgIBJE>

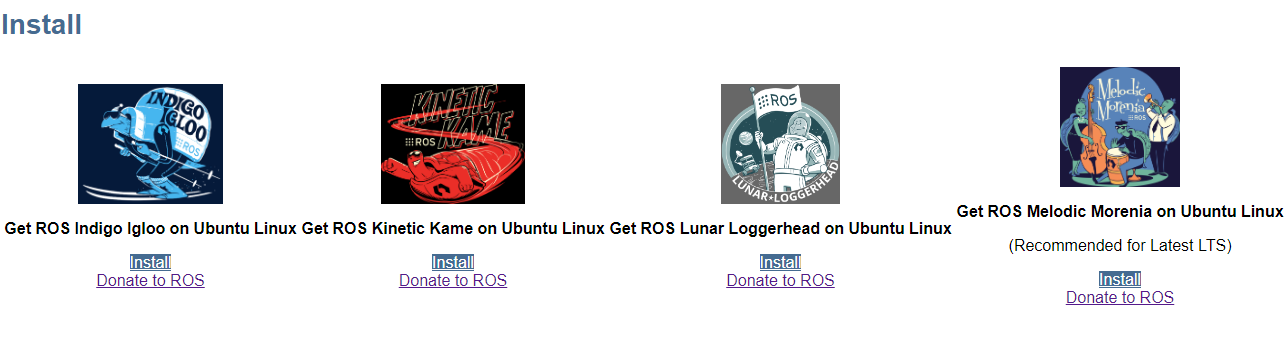
1. Después instalar el sistema Operativo Ubuntu 16.04.6 LTS (Xenial Xerus) en Máquina virtual de VirtualBox. Este anexado con la instalación de ROS Kinetic.

Sitio web:

<https://www.youtube.com/watch?v=7WNsnZ21o-0&list=PLwKXK94syzH8-YQvk4tkvyavc4J3vcqdB>

1. Entrar al sitio web Oficial de ROS para instalarlo

Sitio web: <https://www.ros.org/install/> Muestra los tipos de ROS para las plataformas compatibles junto a sus sistemas operativos.



1. Seleccionar el que se acomode a su sistema con compatibilidad y dar con un click a INSTALL.
2. SE MUESTRA una serie de pasos que se han de seguir a continuación desde la terminal de su computadora (lenguaje de programación).

<http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu>

