

# Hello, World!

홈 study

## [SLAM] #14. Linux Ubuntu 환경에서 Pycharm 설치하기 & Pycharm에서 ros module 설정하기

작업중에 본격적으로 Python Programming을 시작해야 겠다는 생각이 들었다.  
그러므로 Linux Ubuntu 환경에서 Pycharm을 설치해 볼 것이다.  
그리고 Pycharm에서 사용하기 위해 Python 또한 설치할 것이다.

### SLAM 작업환경 [Labtop]

OS : Ubuntu 16.06 LTS  
ROS version : Kinetic  
Compiler : catkin  
Depth Camera : Intel realsense D435

### Simulation 작업환경 [Desktop]

OS: Ubuntu 14.04 LTS  
ROS version : Indigo  
Compiler : catkin  
Depth Camera : Kinect Sensor

## Python 설치하기

필자의 경우 Python 3.7.4 version을 설치하였는데,  
설치에 앞서서 다음 명령어를 통해 모듈을 설치해야한다.

```
sudo apt-get install libffi-dev
```

이후에 다음 사이트를 참고하여 Python 설치를 진행한다.  
<https://blankspace-dev.tistory.com/222?category=705032>

ros는 Python 3 에서 작동하지 않는다고 한다.  
Ubuntu 설치시 설치되어있는 Python 2.7을 이용하도록 하자.

## Pycharm 설치하기

설치 방법은 다음 사이트를 참고하면 된다.  
<https://lwpg.tistory.com/10>

## python version 바꾸기

기본적으로 Ubuntu 14.04에는 python 2.7이 설치되어있다.  
이를 다음 사이트를 참고해 우리가 설치한 python version으로 변경할 수 있다.

<https://codechacha.com/ko/change-python-version/>

ros는 Python 3 에서 작동하지 않는다고 한다.  
Ubuntu 설치시 설치되어있는 Python 2.7을 이용하도록 하자.

### 이 블로그 검색

 검색

### 프로필

[가드](#)

[전체 프로필 보기](#)

### Database

- [How to connect Python programs to MariaDB in NAS](#) (16)
- [How to parsing text data using Python pandas module](#) (2)

### SLAM & Navigation

- [hector\\_slam](#) (1)
- [hector\\_slam code review](#) (13)
- [hector\\_slam realization](#) (15)
- [Map merging](#) (10)
- [SLAM](#) (20)
- [SLAM and Multi point navigation using Turtlebot3 simulation](#) (3)
- [SLAM study](#) (1)
- [VINS-mono code review](#) (9)

### Machine Learning

- [Machine Learning](#) (9)
- [Pick and Place using Inception\\_v3 in ROS](#) (6)
- [Tensorflow Image Recognition in ROS](#) (4)

### Manipulation

- [Pick and Place using Inception\\_v3 in ROS](#) (6)

### Math

- [Mathematics](#) (10)

### Probabilistic Robotics

- [Probabilistic Robotics](#) (1)

### ROS

- [ROS](#) (6)

### Ubuntu

- [Ubuntu](#) (11)

### Blogger

- [blogger](#) (2)

### 신고하기

## ROS 설정하기

처음에 pycharm을 켜서 rospy를 import시켜보면

**"no module named rospy"**

라는 error가 뜰 것이다.

rospy module이 인식되지 않는다는 이야기이다.

하지만 rospy를 설치하기 위해서 다음과 같은 명령어를 치면 rospy가 이미 존재한다고 나온다.

```
eh420@eh420-To-be-filled-by-O-E-M: ~ 80x24
eh420@eh420-To-be-filled-by-O-E-M:~$ pip install rospy
DEPRECATION: Python 2.7 will reach the end of its life on January 1st, 2020. Please upgrade your Python as Python 2.7 won't be maintained after that date. A future version of pip will drop support for Python 2.7. More details about Python 2 support in pip, can be found at https://pip.pypa.io/en/latest/development/release-process/#python-2-support
Requirement already satisfied: rospy in /opt/ros/indigo/lib/python2.7/dist-packages (1.11.21)
eh420@eh420-To-be-filled-by-O-E-M:~$
```

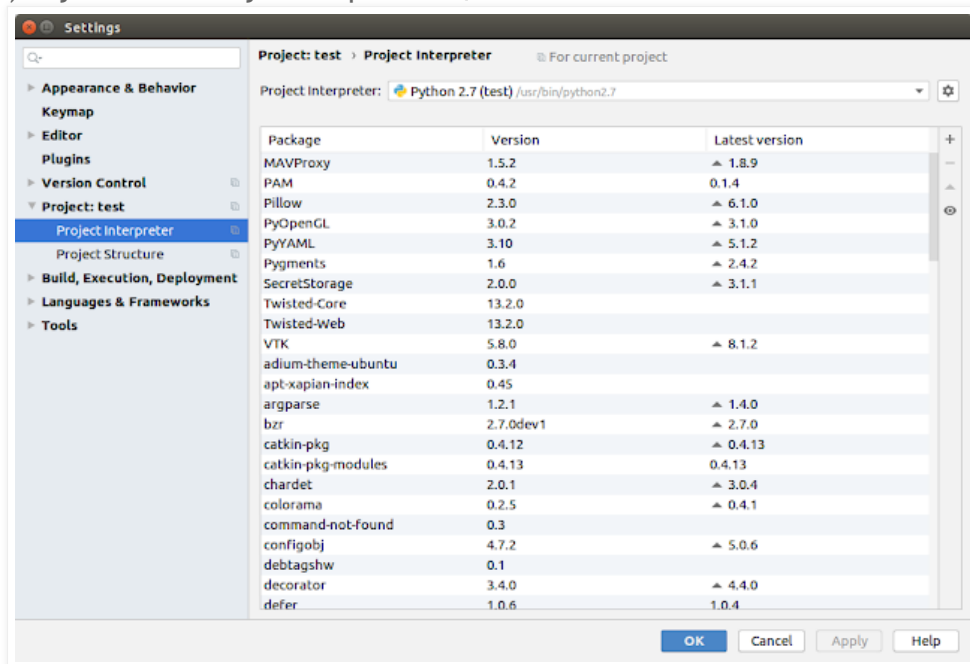
즉 아래의 위치에 rospy가 존재하지만 pycharm에서는 인식을 못한다는 의미이다.

/opt/ros/indigo/lib/python2.7/dist-packages (1.11.21)

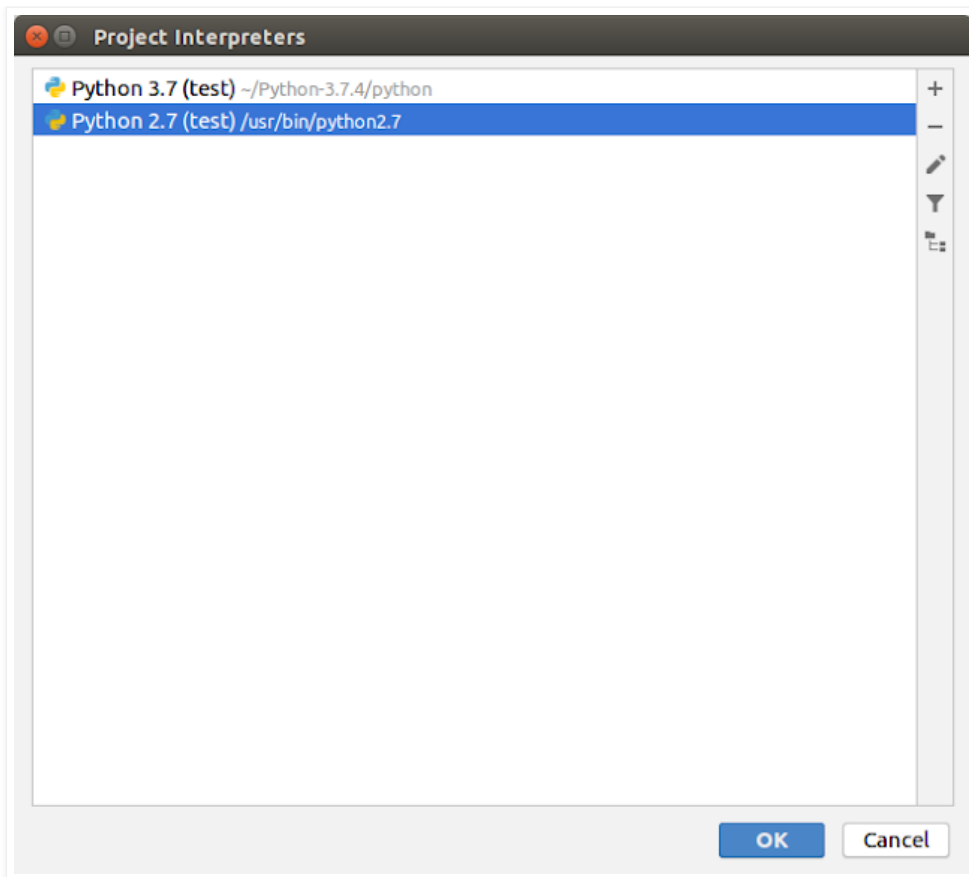
그래서 우리는 ros관련 module들을 인식시켜주기 위해 pycharm에서 설정을 바꾸어주어야 한다.

(1) Pycharm에서 File -> Settings 선택

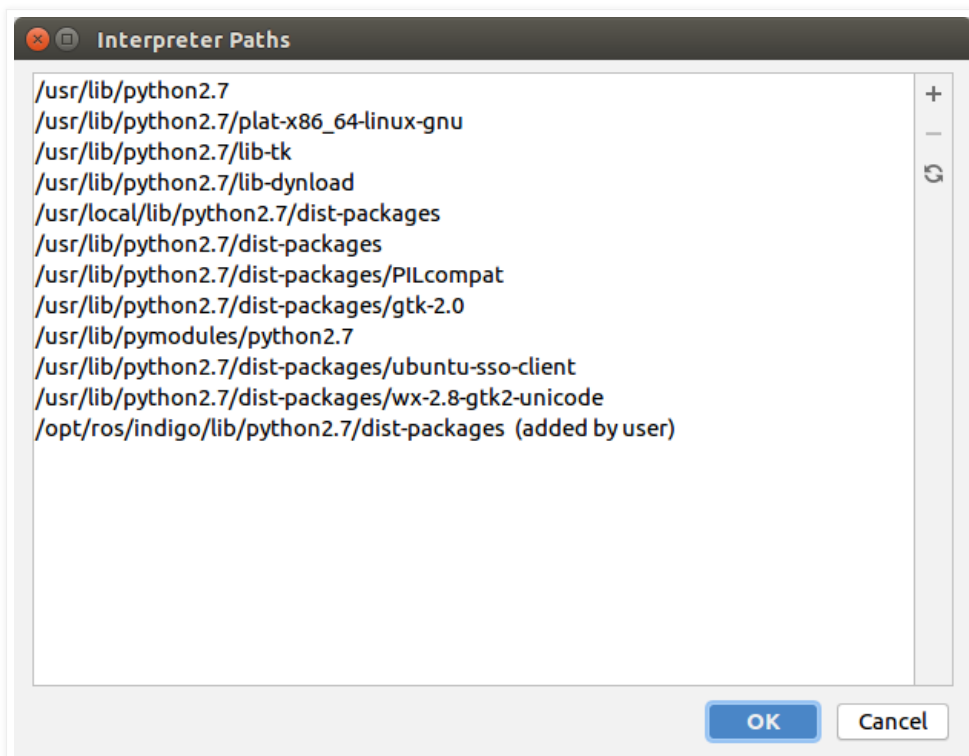
(2) Project: XXXX -> Project Interpreter 선택



(3) Project Interpreter 옆의 톱니바퀴 모양 아이콘 클릭하여 Project Interpreter 창 열기

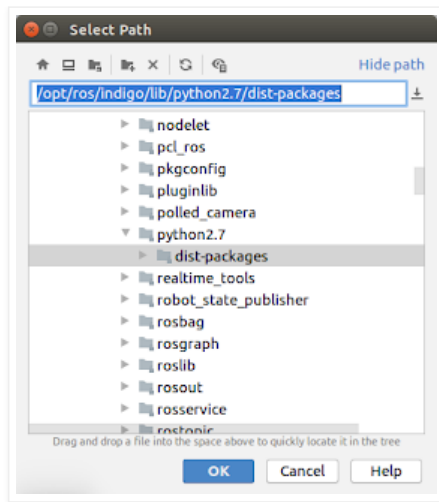


(4) 창 오른쪽 아이콘 중 가장 아래 버튼 클릭 (show path for the selected interpreter)하여 Interpreter Paths 창 열기



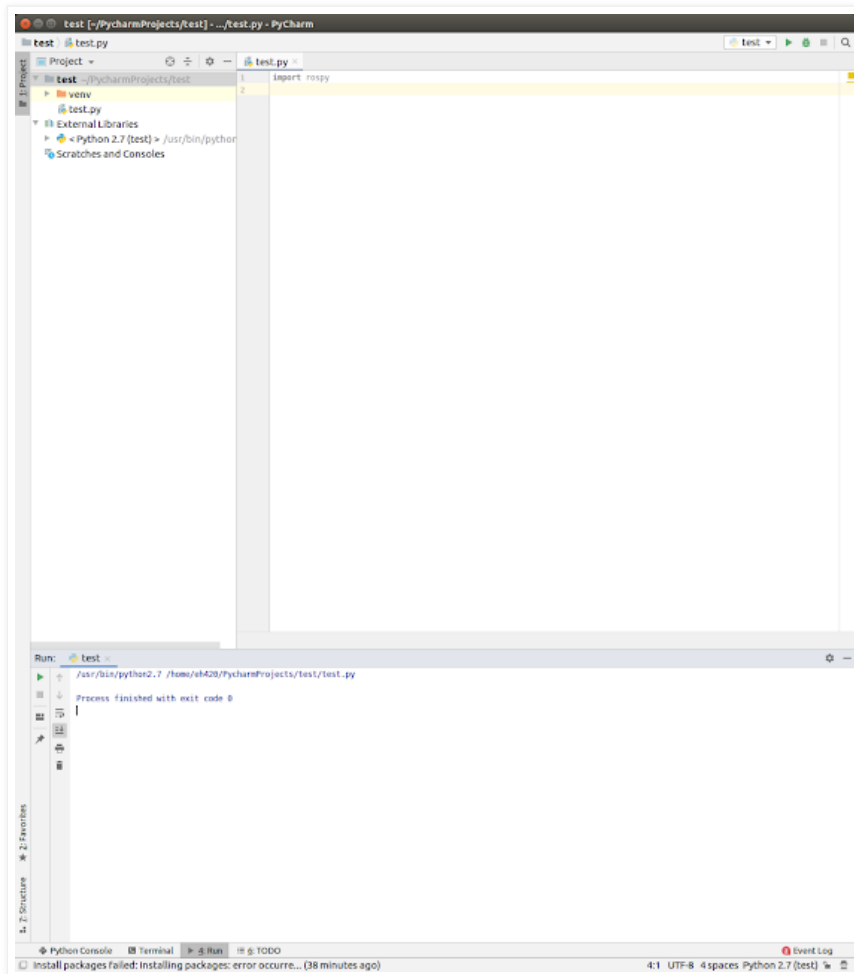
(5) 오른쪽 첫번째 Add 버튼을 클릭하여 Select Path 창 연 후 아래와 같이 경로 입력 후 OK 클릭

/opt/ros/indigo/lib/python2.7/dist-packages



(6) import rospy 후 build 해보기

다음과 같이 아무 error 없이 build가 되는 것을 확인할 수 있다.



Ref. <https://stackoverflow.com/questions/53637038/how-to-import-ros-to-pycharm>

Ref. <https://stackoverflow.com/questions/24197970/pycharm-import-external-library/24206781#24206781>


- 8월 09, 2019

라벨: SLAM

댓글 없음:

댓글 쓰기

댓글을 입력하세요...

 작성자

hojun060534@ ▾

로그아웃

게시

미리보기

☐ 알림

[최근 게시물](#)

[홈](#)

[이전 게시물](#)

피드 구독하기: [댓글 \(Atom\)](#)