



oCamS-1CGN-U

ROS & oCam ROS Package

설치 가이드

2017. 9



www.withrobot.com

Copyright(c) 2017 WITHROBOT Inc. All rights reserved.

1. Linux 설치

- 아래의 지침에 따라 Ubuntu 16.04 LTS version 을 설치합니다.

https://tutorials.ubuntu.com/tutorial/tutorial-install-ubuntu-desktop?_ga=2.268754162.2070293869.1505711601-305972367.1479833539

주의: 이 안내서는 디스크상에 하나의 파티션이 설정되어 있고 그곳에 Linux 를 설치하는 경우에 적용됩니다.

2. ROS 설치

- 아래의 지침에 따라 ROS Kinetic version 을 설치합니다.

<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials/InstallingandConfiguringROSEnvironment>

3. oCamS ROS Package 설치

- Library 를 설치합니다.

```
$ sudo apt-get install libv4l-dev libudev-dev ros-kinetic-rtabmap*
```

- Github 에서 Source Tree 를 받아 설치합니다.

```
$ cd YOUR_WORKING_DIRECTORY (ex. $ cd ~/catkin_ws/src/)
```

```
$ svn export
```

```
https://github.com/withrobot/oCamS/trunk/Software/oCamS_ROS_Package/ocams
```

- Build 합니다.

```
$ cd YOUR_CATKIN_WORKSPACE (ex. $ cd ~/catkin_ws/)
```

```
$ catkin_make
```

```
$ source devel/setup.bash
```

- IMU 데이터를 받기 위한 Virtual COM Port 설정을 합니다.

```
$ sudo vi /etc/udev/rules.d/99-ttyacms.rules
```

```
ATTRS{idVendor}=="04b4" ATTRS{idProduct}=="00f9", MODE="0666",
```

```
ENV{ID_MM_DEVICE_IGNORE}="1"
```

```
ATTRS{idVendor}=="04b4" ATTRS{idProduct}=="00f8", MODE="0666",
```

```
ENV{ID_MM_DEVICE_IGNORE}="1"
```

```
$ sudo udevadm control -reload-rules
```

4. 실행

- 실행합니다.

```
$ roslaunch ocams ocams_ros.launch
```