

Pour compiler il vous faut quelques logiciels et librairies :

- OpenCV
- OpenNi
- QtCreator
- et surtout ROS

Installer QtCreator

Sous Fedora, yum install qt-creator

Sous Ubuntu, il suffit de passer par le package manager.

Installer ROS sous Fedora

Install prerequisites:

```
sudo yum install boost-devel gtest-devel log4cxx-devel apr-util-devel bzip2-devel python-pip
sudo ln -s /usr/bin/pip-python /usr/bin/pip
sudo easy_install wstool
sudo easy_install rospkg
sudo easy_install rosdep
```

Create build & install directories and init rosdep:

```
sudo mkdir -p /opt/ros/groovy/ros_catkin_ws
cd /opt/ros/groovy
sudo rosdep init
sudo rosdep update
```

Download and build ROS from source

```
cd ros_catkin_ws
sudo wstool init src -j3 http://packages.ros.org/web/rosinstall/generate/raw/groovy/ros_comm
sudo rosdep install --from-paths src --ignore-src --rosdistro groovy -y
sudo ./src/catkin/bin/catkin_make_isolated --install --install-space /opt/ros/groovy
-DSETUPTOOLS_ARG_EXTRA="" -DSETUPTOOLS_DEB_LAYOUT=OFF
cd ..
```

Set up your environment to start using ROS (might put this in .bashrc):

```
source ./setup.bash
```

Installer ROS sous Ubuntu

```
sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu quantal main" >
/etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
wget http://packages.ros.org/ros.key -O - | sudo apt-key add -
sudo apt-get update
sudo apt-get install ros-groovy-desktop
echo "source /opt/ros/groovy/setup.bash" >> ~/.bashrc . ~/.bashrc
sudo apt-get install python-roscpp python-rosdep ros-groovy-catkin
sudo rosdep init
rosdep update
```

```
echo "source /opt/ros/groovy/setup.bash" >> ~/.bashrc source ~/.bashrc
```

Compiler les projets du workspace app

- Aller dans le dossier app
- Exécuter `bash rebuild.bash`
- Faire ensuite : `source devel/setup.bash`, afin de setter les variables du terminal pour le workspace app
- Exécutez ensuite `bash make.bash`

Exécuter les tests

Il y a trois projets dans le dossier `app/src` :

`base_station`
`kinocto`
`microcontroller`

Vous pouvez exécuter les tests des deux premiers en faisant :

`bash testKinocto.bash`
`bash testBaseStation.bash`

`bash testLongKinocto.bash` (pour les tests d'intégration qui prennent beaucoup plus de temps)

***Si jamais vous avez un problème pour compiler ou exécuter les tests,
demander à philippe.bourdages@gmail.com***

Entres autres, si vous souhaitez utiliser Eclipse pour compiler le projet et les tests je peux vous indiquez comment, mais c'est un peu plus complexe.