## 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-rosinstall 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

- Faite 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.