

خطوات تثبيت وتشغيل رزمة الذراع على نظام روز

1- إنشاء مساحة عمل

```
$ source /opt/ros/kinetic/setup.bash  
Let's create and build a catkin workspace:  
$ mkdir -p ~/catkin_ws/src  
$ cd ~/catkin_ws/  
$ catkin_make  
$ echo "source ~/catkin_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc  
$ source ~/.bashrc
```

2- إضافة رزمة ل (src)

```
$ cd ~/catkin_ws/src  
$ sudo apt install git  
$ git clone https://github.com/smart-methods/arduino\_robot\_arm
```

3- قم بتثبيت جميع التبعيات التي تحتاجها في روز

```
cd ~/catkin_ws  
rosdep install --from-paths src --ignore-src -r -y  
sudo apt-get install ros-kinetic-moveit  
sudo apt-get install ros-kinetic-joint-state-publisher ros-kinetic-joint-state-publisher-gui  
sudo apt-get install ros-kinetic-gazebo-ros-control joint-state-publisher  
sudo apt-get install ros-kinetic-ros-controllers ros-kinetic-ros-control
```

4- تجميع الحزمة

\$ catkin_mak

5- تشغيل المحاكى (Rviz) هو التحكم في المحركات

\$ roslaunch robot_arm_pkg check_motors.launch

