

## Paquetes a instalar para compilar los talleres:

Los comandos de instalación de paquetes presentados y el código de los talleres fueron probados en **Ubuntu 14.04** y **Ubuntu 16.04**.

- ROS (Robot Operating System):

**Seguir las instrucciones de instalación para su distribución de ubuntu en la página oficial (indigo para Ubuntu 14 y kinetic para Ubuntu 16):**

<http://www.ros.org/install/>

- CATKIN\_TOOLS (<https://catkin-tools.readthedocs.io/>):

**sudo apt-get install python-catkin-tools**

- IMU-TOOLS:

**sudo apt-get install ros-indigo-imu-tools**

**sudo apt-get install ros-kinetic-imu-tools**

- Simple DirectMedia Layer (<https://www.libsdl.org/>):

**sudo apt-get install libsdl1.2-dev**

- ROS-JOY

**sudo apt-get install ros-indigo-joy**

**sudo apt-get install ros-kinetic-joy**

## Configuración de V-Rep:

Descargar V-Rep desde: <http://www.coppeliarobotics.com/>

La versión de V-Rep utilizada por la materia en los laboratorios corresponde a la versión **3.3.1** pero no debería haber inconvenientes si utilizan una más reciente.

La materia utiliza una versión modificada del plugin **ros\_interface**. Para lograr que V-Rep se comunique correctamente con ROS, es necesario **copiar en el directorio raíz de V-Rep** la librería: **libv\_repExtRosInterface.so**

Al comienzo de los talleres, les fue provista una versión de V-Rep previamente configurada. La cual está preparada para trabajar únicamente con **Ubuntu 14** que corresponde a la versión instalada en los laboratorios.

En la página de la materia, podrán encontrar la **librería re-compilada** tanto para **Ubuntu 14** y **Ubuntu 16**.