

Turtlebot2i 簡易インストールマニュアル (rviz を動かすまで)

1. パッケージのアップデート

```
sudo apt update  
sudo apt upgrade
```

2. 基本パッケージのインストール (ここまではマニュアルに書かれている)

```
curl  
'https://raw.githubusercontent.com/Interbotix/turtlebot2i/master/turtlebot2i_misc/turtlebot2i_install.sh' > turtlebot2i_install.sh  
chmod +x turtlebot2i_install.sh  
./turtlebot2i_install.sh
```

3. 必要パッケージのインストールと各 workspace のビルド (マニュアルには書かれていない)

```
sudo apt install ros-kinetic-moveit ros-kinetic-rtabmap-ros  
cd ~/orbbec_ws  
catkin_make  
cd ~/realsense_ws  
catkin_make  
cd ~/turtlebot2i_ws  
catkin_make
```

4. rviz を使ったセンサの動作テスト

基本機能を立ち上げる

```
cd ~/turtlebot2i  
source devel/setup.bash  
roslaunch turtlebot2i_bringup turtlebot2i_basic.launch
```

別のターミナルを開いて rviz を起動する

```
cd ~/turtlebot2i  
source devel/setup.bash  
rviz
```

rviz の画面が出てくるので、以下の操作をする：

- (1) 画面左上にある Fixed Frame を「base_footprint」に設定する
- (2) 画面左下の「Add」ボタンを押して「By display type」から「RobotModel」を選択

する

- (3) 画面右下の「Add」ボタンを押して「By topic」から「/camera_sr300/depth_registered/sw_registered/image_rect_raw/DepthCloud」を選択する

以下の画面になればセンサは正常に動作しています。

