



Instalando ROS

Ricardo B. Grando

Instalando o ROS

Instruções para instalação do **ROS Kinetic** no Ubuntu **16.04 LTS**, para outras versões, consultar referência.

- Configurando lista de pacotes do Ubuntu:
 - `$ sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu $(lsb_release -sc) main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'`
- Definindo chaves:
 - `$ sudo apt-key adv --keyserver hkp://ha.pool.sks-keyservers.net:80 --recv-key 421C365BD9FF1F717815A3895523BAEEB01FA116`
- Atualizando repositório:
 - `$ sudo apt-get update`
- Instalando o ROS Kinetic completo:
 - `$ sudo apt-get install ros-kinetic-desktop-full`

Definindo variáveis de ambiente do ROS

- Script automático de definição de variáveis de ambiente ROS no terminal:
 - #Troque “kinetic” pelo nome da sua distribuição ros
 - `$ source /opt/ros/kinetic/setup.bash`
- Este comando precisa ser executado em cada terminal aberto!
- Adicione o comando no `.bashrc`, assim o comando será executado automaticamente quando o terminal for aberto.
 - `$ gedit ~/.bashrc`
 - Copie e cole o comando no fim do arquivo, logo após salve e feche o gedit.