

Preparando Para o Treinamento de ROS.

- Instalação do ROS:

Bem simples, basta seguir o tutorial de instalação no próprio site deles. No treinamento eu vou estar usando a distribuição Kinetic do ROS que suporta Ubuntu 15.10, Ubuntu 16.04 e Debian 8. Meu sistema operacional é o Ubuntu 16.04, então quanto mais próximo dessas configurações vocês prepararem seu computador melhor, mas não deve dar problemas durante o treinamento desde que tenha um ROS no seu computador instalado já que as atividades vão ser bem simples (mas por garantia tente ter uma distribuição no mínimo Indigo para cima).

Link tutorial instalação ROS Kinetic (instale o desktop-full de preferência):

<http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu>

Link distribuições do ROS caso queira ver para alguma outra plataforma:

<http://wiki.ros.org/Distributions>

- Verificando a Instalação:

Para verificar se o seu ROS está instalado corretamente e para baixar um pacote que vamos utilizar no treinamento, faça os seguintes procedimentos:

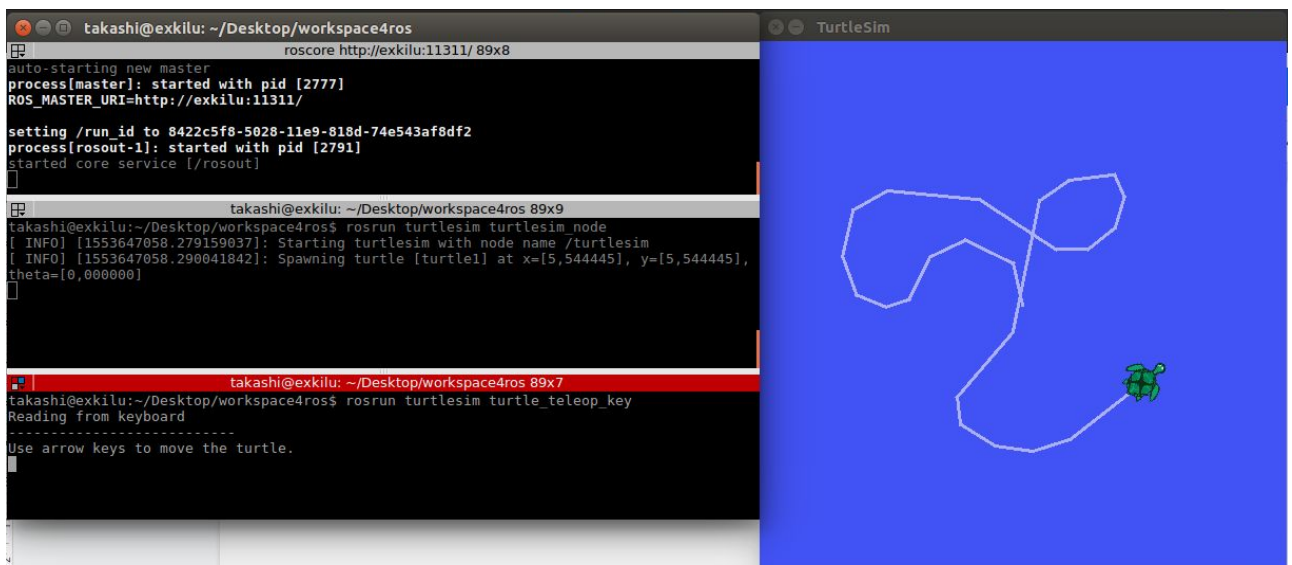
1. Abra um terminal e faça o seguinte comando para instalar o pacote turtlesim (substitua o 'kinetic' pelo nome da sua distribuição caso esteja usando outro):
 - a. `sudo apt-get install ros-kinetic-turtlesim`
2. Tenha 3 terminais abertos. Vamos executar os seguintes comandos cada um em um terminal (o roscore DEVE ser executado primeiro):
 - a. `roscore`
 - b. `roslaunch turtlesim turtlesim_node`
 - c. `roslaunch turtlesim turtle_teleop_key`

```
takashi@exkilu: ~/Desktop/workspace4ros
takashi@exkilu: ~/Desktop/workspace4ros 89x8
takashi@exkilu:~/Desktop/workspace4ros$ roscore

takashi@exkilu: ~/Desktop/workspace4ros 89x9
takashi@exkilu:~/Desktop/workspace4ros$ rosrun turtlesim turtlesim_node

takashi@exkilu: ~/Desktop/workspace4ros 89x7
takashi@exkilu:~/Desktop/workspace4ros$ rosrun turtlesim turtle_teleop_key
```

3. Se abrir essa janela e puder controlar a tartaruga com as setas no terminal que executou teleop_key então está tudo ok!



Se tiverem qualquer problema na instalação podem me procurar por whats ou pessoalmente e talz (Takashi). **E porfavor já venham com o ROS instalado!!!**
Agradicido o/!