

# 설치 가이드

1. Visual Studio 2019 설치
2. chocolatey 설치
3. Git 설치
4. Ros Noetic 설치
5. SLAM VIEWER 소스코드 다운로드, 빌드
6. WiFi 및 로봇 ip 설정

# Visual Studio 2019 설치

1. 마이크로소프트 Visual Studio 2019 및 Windows 10 SDK 설치
  - Visual Studio 설치 시 "Desktop development with C++ 선택
  - Windows 10 SDK (10.0.19041.0) 체크

# chocolatey 설치

1. x64 Native Tools Command Prompt for VS 2019 를 관리자 권한으로 실행
2. 아래 명령어 입력

```
@ "%SystemRoot%\System32\WindowsPowerShell\v1.0\powershell.exe" -  
NoProfile -InputFormat None -ExecutionPolicy Bypass -Command "iex ((New-  
Object  
System.Net.WebClient).DownloadString('https://chocolatey.org/install.ps1'))" &&  
SET "PATH=%PATH%;%ALLUSERSPROFILE%\chocolatey\bin"
```

3. 설치 완료 후 창 닫기

# Git 설치

1. x64 Native Tools Command Prompt for VS 2019 를 관리자 권한으로 실행

2. 아래 명령어 입력

```
choco upgrade git -y
```

3. 설치 완료 후 창 닫기

4. x64 Native Tools Command Prompt for VS 2019 를 관리자 권한으로 실행

5. 아래 명령어 입력

```
git --version
```

6. 버전 출력되는 것 확인 후 창 닫기

# ROS noetic 설치

1. x64 Native Tools Command Prompt for VS 2019 를 관리자 권한으로 실행

2. 아래 명령어 입력

```
mkdir c:\opt\chocolatey
```

```
set ChocolateyInstall=c:\opt\chocolatey
```

```
choco source add -n=ros-win -s="https://aka.ms/ros/public" --priority=1
```

```
choco upgrade ros-noetic-desktop_full -y --execution-timeout=0
```

3. 설치 완료 후 창 닫기

4. x64 Native Tools Command Prompt for VS 2019 를 관리자 권한으로 실행

5. 아래 명령어 입력

```
git --version
```

6. 버전 출력되는 것 확인 후 창 닫기

# SLAM VIEWER 소스코드 다운로드, 빌드

1. 아래 링크에서 소스코드 다운로드

<https://github.com/microschool-kr/SLAM-VIEWER/archive/refs/heads/main.zip>

2. 압축 해제하고 dev\_ws 폴더를 c 드라이브로 이동

3. installation 파일 실행하여 설치

# WiFi 및 로봇 ip 설정

1. 로봇과 같은 WiFi에 접속
  - 비밀번호 : !@#\$%^&\*
2. iptime 관리자 페이지 접속하여 로봇 ip 확인하고 dhcp 서버에 저장
  - id : admin / pw : admin
3. cmd 창 열고 'setx ROS\_CLIENT 로봇 ip' 입력



바탕화면의 SLAM VIEWER 프로그램을 실행하여 확인