Instalación Aria sobre Raspberry Pi 3

Debido a que el instalador para Linux y debían de la librería Aria 2.9.1 de mobile Robots permite únicamente arquitecturas i386[[1]](#footnote-1), no se puede instalar sobre Raspberry con OS: Raspbian ya que esta es una arquitectura armfh[[2]](#footnote-2). Pero Mobile robots ofrece el código fuente de la librería, por lo que se procedió en la Raspberry a:

1. Descargar el archivo ARIA-src-2.9.1.tar.gz[[3]](#footnote-3)
2. Descomprimir en una carpeta el archivo
3. En una terminal desde la carpeta descomprimida ejecutar:
   1. *make -j4* (j4 para que utilice todos los procesadores)
   2. *cd ArNetoworjing/*
   3. *make -j4*
   4. *cd ../*
   5. *sudo make install*

Después de este procedimiento, según documentación de aria quedaría instalado sobre el sistema operativo, pero hay unas librerías con extensión .so que generan errores, por lo que todavía se está analizando la posible solución

Sin embargo, se intentó compilar el demo de la librería de forma estática, con el siguiente procedimiento:

1. desde una terminal en Raspberry:
   1. *cd /usr/local/Aria/examples*
   2. *make demoStatic*

Con este procedimiento de compilo el demo con las librerías necesarias en el mismo ejecutable y al probar se logró conectar al robot físico en el laboratorio. Teniendo esto en cuenta, y con la documentación de Aria, sería posible compilar las librerías de forma estática necesarias para que el Wrapper de Aria para Python funcione y se pueda realizar la conexión desde el proyecto Python.

1. <https://es.wikipedia.org/wiki/Intel_80386> [↑](#footnote-ref-1)
2. <https://wiki.debian.org/ArmHardFloatPort> [↑](#footnote-ref-2)
3. <http://robots.mobilerobots.com/wiki/ARIA> [↑](#footnote-ref-3)