المهمة الثانية

تثبيت ذراع البكج

1. قمت ببدء تثبيت بكج الذراع في التيرمنل متبعا الأوامر التالية:
3. cd ~/catkin\_ws/
4. catkin\_make
5. cd ~/catkin\_ws/src
6. git clone https://github.com/smart-methods/arduino\_robot\_arm.git
7. cd ~/catkin\_ws
8. rosdep install --from-paths src --ignore-src -r -y
9. sudo apt-get install ros-noetic-moveit
10. sudo apt-get install ros-noetic-joint-state-publisher ros-noetic-joint-state-publisher-gui
11. sudo apt-get install ros-noetic-gazebo-ros-control joint-state-publisher
12. sudo apt-get install ros-noetic-ros-controllers ros-noetic-ros-control
13. catkin\_make

2-في الخطوة التالية قمت بالتاكد من تثبيت بكج الذراع عن طريق الامر التالي:

roslaunch robot\_arm\_pkg check\_motors.launch

سيتم ارفاق صوره تاكد من تثبيت الذراعصورة تحتوي على نص, داخلي, حائط, كمبيوتر محمول

تم إنشاء الوصف تلقائياً

صورة تحتوي على نص, أسود, إلكترونيات, عرض

تم إنشاء الوصف تلقائياً