

# PRACTICA 1

Reporte Instalacion de ROS

Oscar Daniel Altamirano Vargas

20 de septiembre de 2019



## INSTALACIÓN Y CONFIGURACIÓN DE SOURCE.LIST

La configuración de su ordenador para aceptar el software de [packages.ros.org](http://packages.ros.org). ROS indigo solo soporta Saucy (13.10) y Trusty (14.04) para los paquetes de Debian. [1] Source.list es un archivo se encuentra los paquetes y dependencias necesarios para instalar un software Para agregar las librerías y dependencias necesarias al archivo source.list ejecuta la siguiente línea de comando:

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/os/ubuntu $(lsb_release -sc) main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
```

## CONFIGURAR CLAVES Y ACTUALIZAR PAQUETES

Agregar la llave y firma para descargar los paquetes fiables del repositorio source.list con el comando:

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ sudo apt-key adv --keyserver hkp://ha.pool.sks-keyservers.net --recv-key 0xB01FA116
```

## INSTALAR PAQUETES DE ROS

La instalación de ROS indigo recomendada a instalar incluye bibliotecas robot-genérica, simuladores 2D / 3D, la navegación y la percepción 2D / 3D. (Se llevara un tiempo instalando ya que son 550 MB Aproximadamente)

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ sudo apt-get install ros-indigo-desktop-full
```

## INSTALAR ROSDEP

Antes de poder utilizar ROS, necesitará inicializar rosdep. Rosdep permite instalar fácilmente las dependencias del sistema de fuente que desea recopilar y necesario para ejecutar algunos componentes básicos en ROS.

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ sudo rosdep init
[sudo] password for edwin:
Wrote /etc/ros/rosdep/sources.list.d/20-default.list
Recommended: please run

    rosdep update

edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$
```

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ rosdep update
reading in sources list data from /etc/ros/rosdep/sources.list.d
Hit https://raw.githubusercontent.com/ros/rosdistro/master/rosdep/osx-homebrew
yaml
Hit https://raw.githubusercontent.com/ros/rosdistro/master/rosdep/base.yaml
```

## CONFIGURACIÓN DEL ENTORNO

Es conveniente si las variables de entorno de ROS se añaden automáticamente a la sesión de golpe cada vez que se inicia una nueva shell:

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ echo "source /opt/ros/indigo/setup.bash" >> ~
bashrc
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ source ~ / .bashrc
bash: source: /home/edwin: es un directorio
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$
```

## OBTENER ROSINSTALL

```
edwin@edwin-HP-14-Notebook-PC:~$ sudo apt-get install python-rosinstall
[sudo] password for edwin:
Leyendo lista de paquetes... Hecho
Creando árbol de dependencias
Leyendo la información de estado... Hecho
```

## Referencias

- [1] ÍNDIGO. Rosinstall, June 2014. EXPLICACIÓN PASO A PASO DE ROS.