RaspberryPyで日本語入力をできるようにする。

$ sudo apt-get update

$ sudo apt-get install fcitx-mozc

1. メニューから「設定」→「fcitx設定」を選ぶ。
2. 「入力メソッドの設定」から「全体の設定」タブを選ぶ。
3. 「ホットキー」の「入力メソッドのオンオフ」をクリックし、キー入力待ち状態になった後、日本語切替キーとしたいキーを押す。今回は「全角/半角 漢字」キーを押す。

RaspberryPyにCRANE+パッケージをインストールする。

$ sudo apt install dirmngr

$ sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu wheezy main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'

$ sudo apt-key adv --keyserver hkp://pool.sks-keyservers.net --recv-key 421C365BD9FF1F717815A3895523BAEEB01FA116

$ sudo apt-get update

$ sudo apt-get upgrade

$ sudo apt-get install python-setuptools

$ sudo easy\_install pip

$ sudo pip install -U rosdep rosinstall\_generator wstool rosinstall

$ sudo rosdep init

$ rosdep update

$ mkdir ~/ros\_catkin\_ws

$ cd ~/ros\_catkin\_ws

----------------------------------------------------------------------------------------------------

* ROS-Comm（推奨）ROSパッケージ、ビルド、そしてコミュニケーションライブラリ。GUIツールなし。

$ rosinstall\_generator ros\_comm --rosdistro indigo --deps --wet-only --exclude roslisp --tar > indigo-ros\_comm-wet.rosinstall

$ wstool init -j8 src indigo-ros\_comm-wet.rosinstall

* デスクトップ：ROS、rqt、rviz、およびロボット汎用ライブラリ。

$ rosinstall\_generator desktop --rosdistro indigo --deps --wet-only --exclude roslisp --tar > indigo-desktop-wet.rosinstall

$ wstool init -j8 src indigo-desktop-wet.rosinstall

インストールの続き

$ mkdir ~/ros\_catkin\_ws/external\_src

$ sudo apt-get install checkinstall cmake

$ cd ~/ros\_catkin\_ws/external\_src

$ sudo apt-get install libboost-system-dev libboost-thread-dev

$ git clone https://github.com/ros/console\_bridge.git

$ cd console\_bridge

$ cmake .

　この後、CmakeListに変数を加えるなどしてコンパイルを行う必要があるが、そのやり方が分からなかったため、OSをWSLのUbuntuに変更し再度設定を行うことにした。

Ubuntuでの設定

設定は、以下のサイトの手順に則って進めた

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

詰まったこととして、上記のサイトの手順では、Debianの場合の手順の途中までのみ記載されているため、動作させるには、追加の手順を踏む必要があった。