Instituto Tecnológico de Aeronáutica – ITA Inteligência Artificial para Robótica Móvel – CT-213

Professores: Marcos Ricardo Omena de Albuquerque Maximo André Oliveira Françani

Roteiro para Configurar o Ambiente de CT-213 e Usar o Jupyter Notebook

O roteiro deste laboratório é dado junto com a implementação do código no Jupyter Notebook do Colab (.ipynb). Aconselha-se utilizar o Google Colab para implementar a solução pois não há a necessidade de configurar o ambiente virtual e instalar os demais pacotes do lab. Entretanto, caso o aluno não queira utilizar o Google Colaboratory, deve-se configurar o ambiente virtual utilizando os seguintes comandos:

Configurando o Ambiente Virtual para Não Utilizar o Google Colab:

Ative o seu ambiente virtual no terminal: conda activate ct213

1. Instalando o Jupyter Notebook

Com seu ambiente virtual ativado, instale o Jupyter Notebook com o pip:

pip install jupyterlab

2. Instalar Pacotes usando o pip

Os dados deste laboratório são baixados de um link do Google Drive utilizando o pacote gdown. Para isso, instale o pacote com o pip:

pip install gdown

3. Iniciar o Jupyter Notebook

Após instalar o jupyterlab, basta iniciar o servidor do Jupyter Notebook no terminal do Linux ou no prompt de comando do Windows com o seguinte comando:

jupyter notebook

Feito isso, algumas informações sobre o servidor serão impressas no seu terminal, incluindo a URL da aplicação web, que por default é http://localhost:8888. Em seguida basta ir até o local onde você salvou o seu arquivo .ipynb e abrí-lo.

Mais informações sobre a inicialização do Jupyter Notebook se encontram aqui: https://docs.jupyter.org/en/latest/running.html