

Paquetes necesarios para simulación y control del cuadricóptero AR Drone en ROS

#Instalar ROS-Indigo#

```
$ sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu $(lsb_release -sc) main" >
/etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
$ sudo apt-get update
$ sudo apt-get install ros-indigo-desktop-full
$ sudo rosdep init
$ rosdep update
$ echo "source /opt/ros/indigo/setup.bash" >> ~/.bashrc
$ source ~/.bashrc
$ sudo apt-get install python-rosinstall
```

#Crear espacio de trabajo catkin_ws y configuración#

```
$ mkdir -p ~/catkin_ws/src
$ cd ~/catkin_ws/src
$ catkin_init_workspace
$ cd ~/catkin_ws/
$ catkin_make
$ source devel/setup.bash
```

#Instalar proyecto hector_quadrotor#

```
$ cd ~/catkin_ws/src
$ git clone https://github.com/tu-darmstadt-ros-pkg/hector\_quadrotor.git -b indigo-devel
$ cd ~/catkin_ws
$ rosdep install --from-paths src -i
$ catkin_make
```

#Instalar proyecto ardrone_autonomy#

```
$ cd ~/catkin_ws/src
$ git clone https://github.com/AutonomyLab/ardrone\_autonomy.git -b gps-waypoint
$ cd ~/catkin_ws
$ rosdep install --from-paths src -i
$ catkin_make
```

#Instalar nodos ejemplos#

#...Para simular y controlar AR Drone real...#

```
$ cd ~/catkin_ws/src
$ git clone https://github.com/vivicampo21/Cuadricoptero\_ROS.git
$ cd ~/catkin_ws
$ rosdep install --from-paths src -i
$ catkin_make
```