**Práctica 1.**

**Instalación de ROS Kinetic en Ubuntu.**

Materia:

Dinámica y Control de Robots.

Carrera:

Ingeniería en Mecatrónica.

Grado y Grupo:

6°B

Integrantes:

Hernández Castillo Ana Yuritzi.

Hernández García Andrés de Jesús.

Rodríguez Rodríguez José Luis.

### **Objetivo:**

### Instalar ROS en una computadora Ubuntu.

### **Materiales:**

### Computadora con Ubuntu.

### Conexión a internet.

### **Procedimiento:**

### Seguir los pasos de instalación según el siguiente link <http://wiki.ros.org/kinetic/Installation/Ubuntu>.

### Comprobar que ROS este corriendo.

### **Resultados:**

### Configuración lista de fuentes

Configurar la computadora para aceptar software de packages.ros.org.

sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu $ (lsb\_release -sc) main"> /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'

### Configuración de llaves

sudo apt-key adv --keyserver hkp: //ha.pool.sks-keyservers.net: 80 --recv-key 421C365BD9FF1F717815A3895523BAEEB01FA116

### Instalación:

Asegurarse que el índice del paquete Debian esté actualizado:

sudo apt-get update

Para encontrar los paquetes disponibles, usar:

apt-cache buscar ros-kinetic

### Inicializar rosdep:

Antes de poder utilizar ROS, inicializar Rosdep . rosdep, que permite instalar fácilmente las dependencias del sistema para la fuente que desea compilar y se requiere que ejecute algunos componentes centrales en ROS.

sudo rosdep init

actualización de rosdep





