

Instalacja Ubuntu oraz ROS 2

Ubuntu

Na tej stronie trzeba kliknąć "Download 22.04.4" żeby pobrać Ubuntu 22.04 LTS "Jammy Jellyfish": <https://ubuntu.com/download/desktop>

Instalacja normalna: <https://ubuntu.com/tutorials/install-ubuntu-desktop#1-overview>

Instalacja na wirtualnej maszynie VirtualBox: <https://ubuntu.com/tutorials/how-to-run-ubuntu-desktop-on-a-virtual-machine-using-virtualbox#1-overview>

W maszynie wybrać ustawienia:

Pamięć wideo: 128 MB

Kontroler grafiki: VMSVGA

Przy logowaniu kliknąć kółko zębate w prawym dolnym rogu i wybrać "Ubuntu on Xorg".

ROS 2

Dokumentacja ROS 2 "Humble Hawksbill": <https://docs.ros.org/en/humble/index.html>

Instalacja ROS 2 na Ubuntu: <https://docs.ros.org/en/humble/Installation/Ubuntu-Install-Debians.html>

W sekcji "Install ROS 2 packages" należy postąpić według "Desktop Install (Recommended)".

Zainstaluj colcon:

```
sudo apt install python3-colcon-common-extensions
```

Zainstaluj urdf tutorial:

```
sudo apt install ros-humble-urdf-tutorial
```

Zainstaluj git:

```
sudo apt install git
```