

## ROS Kurulum Rehberi:

1. Linux tabanlı işletim sistemi (Ubuntu veya Debian) kurulu mu?
  - a. Cevabınız evet ise devam edebilirsiniz.
  - b. Cevabınız hayır ise tercihen Ubuntu kurabilirsiniz. Versiyon olarak ilgili ROS dağıtımına uygun Ubuntu versiyonunu kurmanız gerekmekte. Aşağıda ROS dağıtımı ve Ubuntu versiyonları var.

İşletim Sistemi	ROS Dağıtımı
Ubuntu 20.04.2.0 LTS <a href="https://ubuntu.com/download/desktop">https://ubuntu.com/download/desktop</a>	ROS-Noetic <a href="http://wiki.ros.org/noetic/Installation/Ubuntu">http://wiki.ros.org/noetic/Installation/Ubuntu</a>
Ubuntu 16.04 LTS <a href="https://releases.ubuntu.com/16.04/">https://releases.ubuntu.com/16.04/</a>	ROS-Kinetic <a href="http://wiki.ros.org/kinetic/Installation">http://wiki.ros.org/kinetic/Installation</a>

2. ROS Kurulum Adımları
  - a. Ubuntu 20.04 için ROS-Noetic Kurulum adımlarını kapsar.
  - b. <http://wiki.ros.org/noetic/Installation/Ubuntu> linki üzerinden kurulum adımlarını işletiniz.

1.2 Setup your source list	<code>sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu \$(lsb_release -sc) main" &gt; /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'</code>
1.3 Setup your keys	<code>sudo apt install curl curl -s https://raw.githubusercontent.com/ros/rosdistro/master/ros.asc   sudo apt-key add -</code>
1.4 Installations	<code>sudo apt update</code>
1.4.1 Desktop Full	<code>sudo apt install ros-noetic-desktop-full</code>
1.5 Environment Setup	<code>echo "source /opt/ros/noetic/setup.bash" &gt;&gt; ~/.bashrc source ~/.bashrc</code>
1.6 Dependencies	<code>sudo apt install python3-rosdep python3-rosinstall python3-rosinstall-generator python3-wstool build-essential</code>
1.6.1 Initialize	<code>sudo apt install python3-rosdep sudo rosdep init rosdep update</code>

3. ROS kurulumu tamamlandıktan sonra çalışma alanınızı hazırlayınız:  
(örnek gösterim : <http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials/InstallingandConfiguringROSEnvironment> )
  - a. **"home"** altında **"catkin\_ws/src"** dosya yapısını oluşturunuz.
  - b. **"cd home/catkin\_ws/src"** komutu ile **src** altına geldikten sonra **"catkin\_make"** komutu ile çalışma alanınızı derleyiniz.
  - c. **"echo "source ~/catkin\_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc"** komutu ile **bashrc** dosyanıza eklemeyi yapın.