

# Instalación

- [Instalación y puesta en marcha del brazo robot OpenMANIPULATOR-X](#)

# Instalación y puesta en marcha del brazo robot OpenMANIPULATOR-X

Instalar la maquina virtual del siguiente enlace para tu ordenador, sigue los pasos para tu sistema operativo en concreto.

<https://www.mathworks.com/support/product/robotics/ros2-vm-installation-instructions-v6.html>

Ahora vamos a instalar los archivos necesarios para la ejecución de la simulación del brazo robótico. Ten cuidado, debes seleccionar la pestaña superior de **Noetic!!** Abre una terminal y realiza los siguientes pasos basados en

[https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/openmanipulator\\_x/quick\\_start\\_guide/#install-ros-packages](https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/openmanipulator_x/quick_start_guide/#install-ros-packages)

```
source /opt/ros/noetic/setup.bash
source ~/.bashrc
sudo apt-get update
sudo apt-get install ros-noetic-ros-controllers ros-noetic-gazebo* ros-noetic-moveit* ros-noetic-industrial-core
sudo apt install ros-noetic-dynamixel-sdk ros-noetic-dynamixel-workbench*
sudo apt install ros-noetic-robotis-manipulator

mkdir -p ~/arm_catkin_ws/src
cd ~/arm_catkin_ws
catkin_make

cd ~/arm_catkin_ws/src/
git clone -b noetic-devel https://github.com/ROBOTIS-GIT/open_manipulator.git
git clone -b noetic-devel https://github.com/ROBOTIS-GIT/open_manipulator_msgs.git
git clone -b noetic-devel https://github.com/ROBOTIS-GIT/open_manipulator_simulations.git
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/open_manipulator_dependencies.git
```

```
cd ~/arm_catkin_ws && catkin_make
```

Ahora seguimos los pasos del siguiente enlace, recordar ejecutar el siguiente comando cuando se abre una nueva terminal:

```
source ~/arm_catkin_ws/devel/setup.bash
```

[https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/openmanipulator\\_x/ros\\_simulation/](https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/openmanipulator_x/ros_simulation/)