

# Tutoriel Raspberry-Pi et ROS

Avec la **Raspberry-Pi 3** le Wi-Fi est désormais nativement intégré et il est maintenant possible de se connecter à un réseau, il suffit de brancher le câble Ethernet et son alimentation.

Dès que la Raspberry-Pi est connectée sur internet, on lance en premier temps la commande : **nmap** sur le terminal pour pouvoir voir les appareils connectés (leurs adresses IP est affichées).

Parmi ces appareils on trouve bien la Raspberry-Pi avec son adresse IP à côté.

Ensuite on tape la commande suivante :

**nmap -v -sn 192.168.X.X/24**

↙ Adresse IP du routeur

Puis la commande : **ssh -Y pi@192.168.X.X**

↘ Adresse IP du Raspberry-Pi

Maintenant vous êtes connecté à la Raspberry-Pi et l'on peut utiliser toutes les commandes de ROS.

Remarque :

Dans notre projet, on a utilisé une Raspberry-Pi dont le système d'exploitation ROS a été déjà installé précédemment. Si ce n'était pas le cas il faut l'installer d'abord voici quelques sites dont vous pouvez vous référer :

<https://raspbian-france.fr/>

<http://wiki.ros.org/ROSberryPi>

<http://www.instructables.com/id/Raspberry-Pi-and-ROS-Robotic-Operating-System/>