



# PROGRAMLAB

ООО «ПрограмЛаб», ИНН 7453293848 КПП 773101001  
121205, город Москва, вн. тер. г.муниципальный округ Можайский,  
тер Сколково инновационного центра, б-р Большой, д.42 стр. 1, помещ/этаж 13/2  
Р/с 40702810304000005627 в Уральский филиал АО "Райффайзенбанк"  
К/с 30101810100000000906. БИК 046577906

## ИНСТРУКЦИЯ ПО УСТАНОВКЕ

### Виртуальный учебный комплекс «Ориентация летающего объекта на местности с использованием SLAM методов»

1. Откройте терминал в папке, в которой находится файл **PLCoreSetup\_v2.3.1.deb** и напишите команду: «`sudo dpkg -i PLCoreSetup_v2.3.1.deb`»
2. В открывшемся окне, выберите папку для установки программного обеспечения, папку для создания ярлыка, дополнительные задачи. По готовности программы к установке нажмите «Установить».
3. Дождитесь, пока PLCore установится на ваш компьютер.
4. После установки необходимо дополнительно установить программные пакеты .Net, необходимые для корректной работы программного обеспечения PLCore. Для этого последовательно введите команды:
  - `wget https://packages.microsoft.com/config/ubuntu/20.04/packages-microsoft-prod.deb -O packages-microsoft-prod.deb`
  - `sudo dpkg -i packages-microsoft-prod.deb`
  - `rm packages-microsoft-prod.deb`
  - `sudo apt-get update`
  - `sudo apt-get install -y dotnet-runtime-6.0`
5. После, установите **UAVSlamNavigation\_Base\_M\_1.0.5.deb**, путем написания команды: «`sudo dpkg -i UAVSlamNavigation_Base_M_1.0.5.deb`» в терминале открытом в папке, в которой находится.



PROGRAMLAB

6. Следуйте инструкциям программы установки программного модуля: выберите папку для установки программного обеспечения, папку для создания ярлыка, дополнительные задачи. По готовности программы к установке нажмите «Установить».
7. Дождитесь, пока программный модуль установится на ваш компьютер.
8. Откройте программу PLCore и во вкладке Проекты найдите строку **«Ориентация летающего объекта на местности с использованием SLAM методов»** с описанием и версией модуля.
9. Запустите программный модуль кнопкой «Запустить».