

# KeraalApp

## Installation de la partie Kinect

Maxime Devanne – janvier 2018

## 1 Logiciels externes

1. Tout d'abord, télécharger et installer le SDK Kinect de Microsoft via la page <https://www.microsoft.com/en-us/download/details.aspx?id=44561>
2. Ensuite il faut télécharger et installer Microsoft Visual Studio Express 2013 disponible via la page suivante: <https://github.com/EQEmu/Server/wiki/Visual-Studio-Express-2013-for-Windows-Desktop>
3. Enfin, il faut télécharger et installer Matlab Runtime 2016b disponible à partir de la page suivante: <https://fr.mathworks.com/products/compiler/matlab-runtime.html>

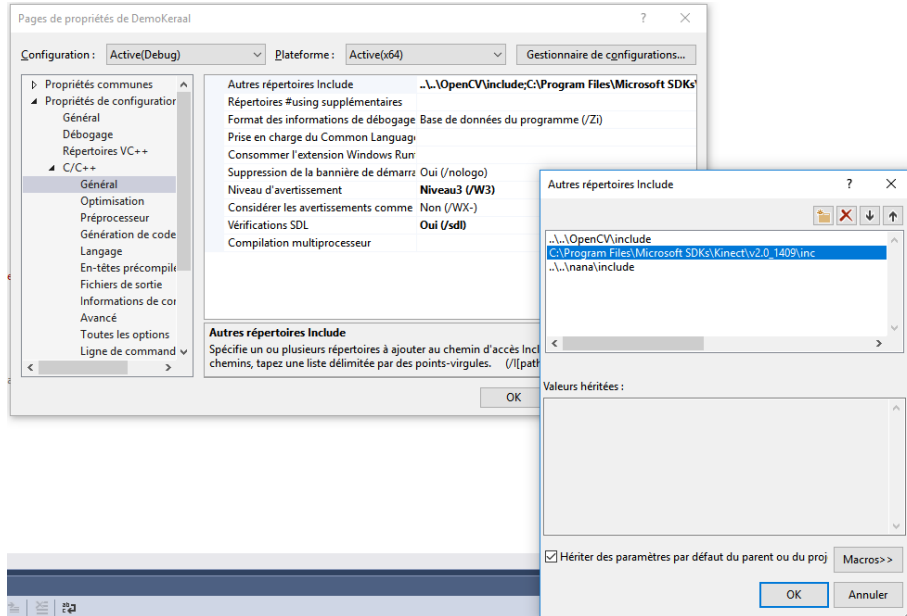
## 2 Application KeraalApplication

### A Téléchargement

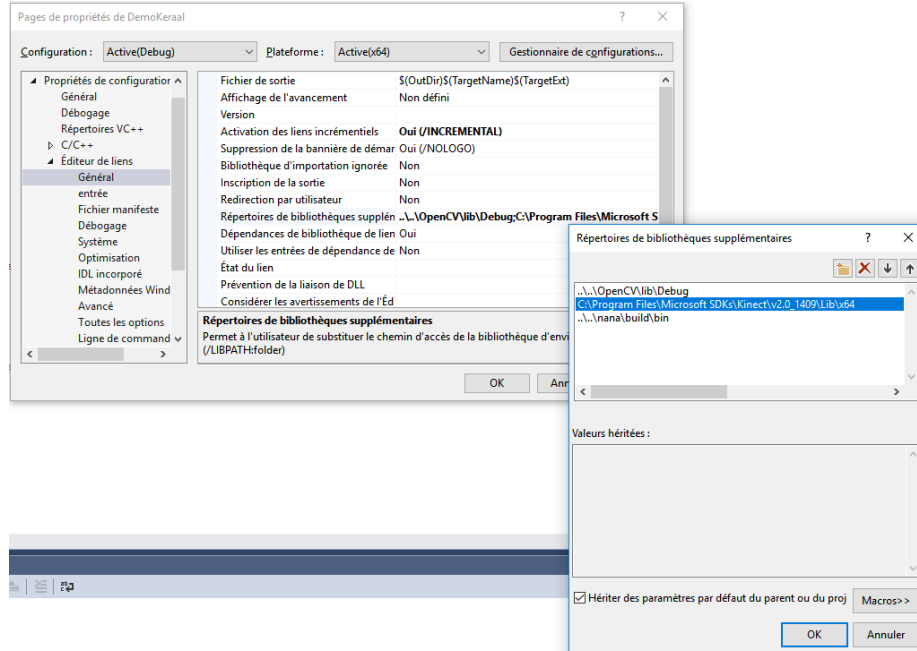
1. L'application "keraalApplication" peut être récupérée via git à l'adresse <https://redmine.telecom-bretagne.eu/git/echordkeraal>
2. L'application est contenu dans le dossier "KeraalApplication" qui contient les bibliothèques "OpenCv" et "Nana", le code source dans "DemoKeraal" et les exécutable dans "Executable"

### B Compilation

1. Pour compiler le code source, il faut ouvrir le fichier "DemoKeraal.sln" présent dans le dossier "DemoKeraal" avec **Microsoft Visual Studio Express 2013.**
2. Modifier si besoin le chemin des répertoires include de la Kinect par le chemin où est installé le SDK de Kinect. Par défaut le répertoire est "C:\Program Files\Microsoft SDKs\Kinect\v2.0\_1409\inc". Pour cela cliquer sur "Projet->Propriétés de DemoKeraal". Dans la fenêtre de propriété cliquer sur l'onglet "Propriété de configuration->C/C++->Général" puis modifier le champ correspondant dans "Autres répertoires Include"



3. Modifier si besoin le chemin des répertoires de la bibliothèque de la Kinect par le chemin où est installé le SDK de Kinect. Par défaut le répertoire est "C:\Program Files\Microsoft SDKs\Kinect\v2.0\_1409\Lib\x64". Pour cela cliquer sur "Projet->Propriétés de DemoKeraal". Dans la fenêtre de propriété cliquer sur l'onglet "Propriété de configuration->Editeur de lien->Général" puis modifier le champ correspondant dans "Répertoires de bibliothèques supplémentaires"



4. Compiler la solution en cliquant sur "Générer->Générer la solution". Cela génère l'exécutable "DemoKeraal.exe" dans le dossier "C:\Users\m16devan\Desktop\KeraalApplication\DemoKeraal\x64\Debug". Copier et remplacer l'exécutable dans le dossier "Executable".



## C Configuration

1. Pour assurer le bon fonctionnement, il faut être connecté au même réseau wifi que le robot. Il est nécessaire que le pare-feu windows et l'antivirus Windows soient désactivés.

## D Exécution

1. Cliquer sur l'exécutable. L'interface de gestion et visualisation de la Kinect doit apparaître. L'utilisation de l'interface est décrite dans le manuel d'installation et d'utilisation de KeraalApp