

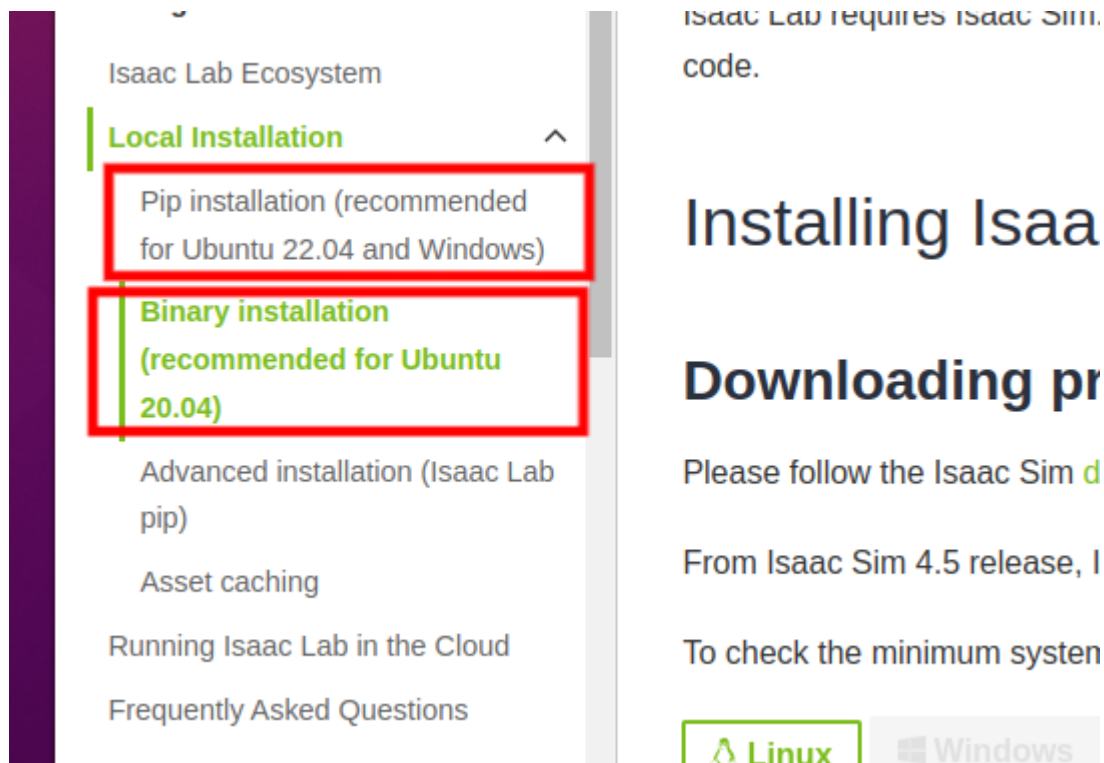
# IsaacLab安装记录

## 1.简介

对于IsaacLab是基于IsaacSim的一个平台，其实也就是都是两个包，里面有一些代码。

ubuntu系统：22.04

IsaacLab版本：4.5.0



官网提供两种安装方式：pip安装和二进制安装。这里采用的是二进制安装。

## 2.安装

首先根据官方的文档提示，先把Isaac Sim安装了。因为这里得先安装Isaac Sim之后再安装IsaacLab才会成功，因为IsaacLab的代码中会用到Isaac Sim的包。

成功安装完IsaacSim之后去github将IsaacLab git下来安装就行。

注意：这里是需要按照官网进行安装的，`./isaacLab.sh --conda` 就是在创建一个conda环境，因为IsaacLab那些代码是需要python环境才能运行起来的。`./isaacLab.sh --conda` 只会安装isaacLab的一些包，但是并没有将isaacsim纳入其中，isaacsim其实也可以通过pip安装，但是之前不是手动二进制安装了么，所以只需要创建一个链接，并且source一下即可。（记得source）

```
# Option 1: Default name for conda environment is 'env_isaacLab'
./isaacLab.sh --conda # or "./isaacLab.sh -c"
# Option 2: Custom name for conda environment
./isaacLab.sh --conda my_env # or "./isaacLab.sh -c my_env"
```

Linux

Windows

```
# enter the cloned repository
cd IsaacLab
# create a symbolic link
ln -s path_to_isaac_sim _isaac_sim
# For example: ln -s ${HOME}/Downloads/isaac-sim-standalone@4.5.0 _isaac_sim
```

### 3.Bug

不然会报如下错误

```
1 | ModuleNotFoundError: No module named 'omni.isaac.kit'
```

6.运行如下代码，即可打开无人机例程

类似这种：报错，说是找不到isaacsim，这里就是上面所说。需要创建软链接然后source一下。

4.安装完成后，要在已安装的Isaac Sim根目录和Isaac Lab 目录的 \_isaac\_sim 之间建立符号链接。这样做方便了索引Python模块并查找与Isaac Sim一起提供的扩展

```
1 | ln -s /home/robot/.local/share/ov/pkg/isaac-sim-4.2.0 _isaac_sim
```

5.安装完成，要source一下

```
1 | source /home/robot/.local/share/ov/pkg/isaac-sim-4.2.0/setup_conda_env.sh
```

参考文献：

<https://blog.csdn.net/zkf0100007/article/details/143990608>