

Z410树莓派无人机扩展教程之---电脑端安装虚拟机环境及加载ubuntu镜像

原创 CJKM 苍穹四轴DIY 2022-03-02 16:28



在ArduPilot开源无人机的二次开发过程中，电脑端使用的开发环境为Ubuntu---它是基于Linux的开源操作系统。电脑端有2种方式安装ubuntu，一种是安装双系统，就是windows和ubuntu系统同时安装在硬盘上。一种是在windows系统下安装虚拟机。

在之前的教程中：Z410无人机开发平台系列课程(1)---VirtualBox虚拟机和Ubuntu镜像的安装，我们介绍了虚拟机的安装方法。但是有同学反应国内搭建ArduPilot开发环境还是困难重重。这节教程我们分享一个已经搭建好开发环境的镜像。大家可以根据教程直接使用。

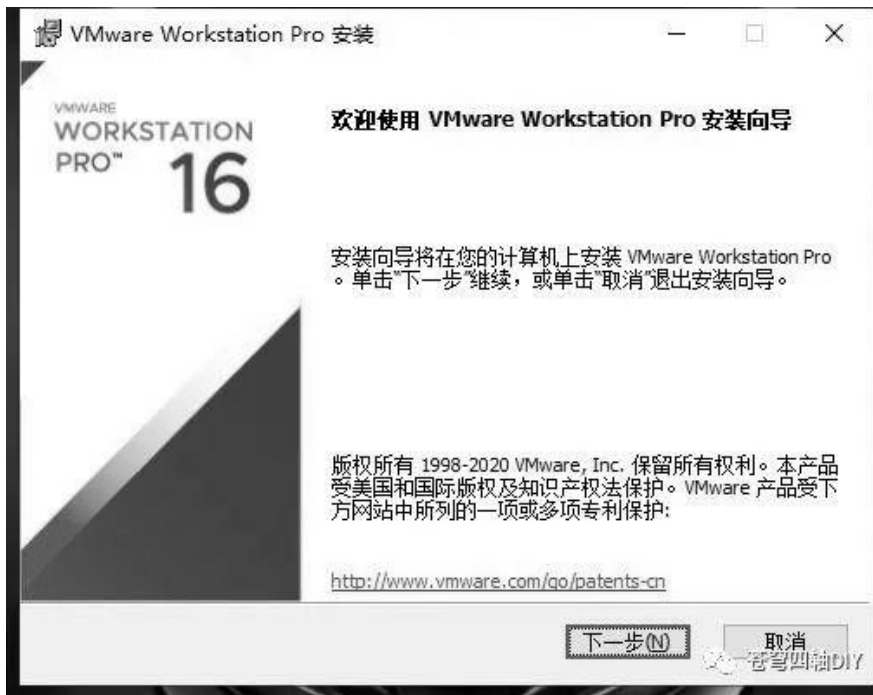
虚拟机VMWare WorkStation 16软件及虚拟机镜像下载：

https://pan.baidu.com/s/1sL0JIHY_7nMpRiNm99VkxA

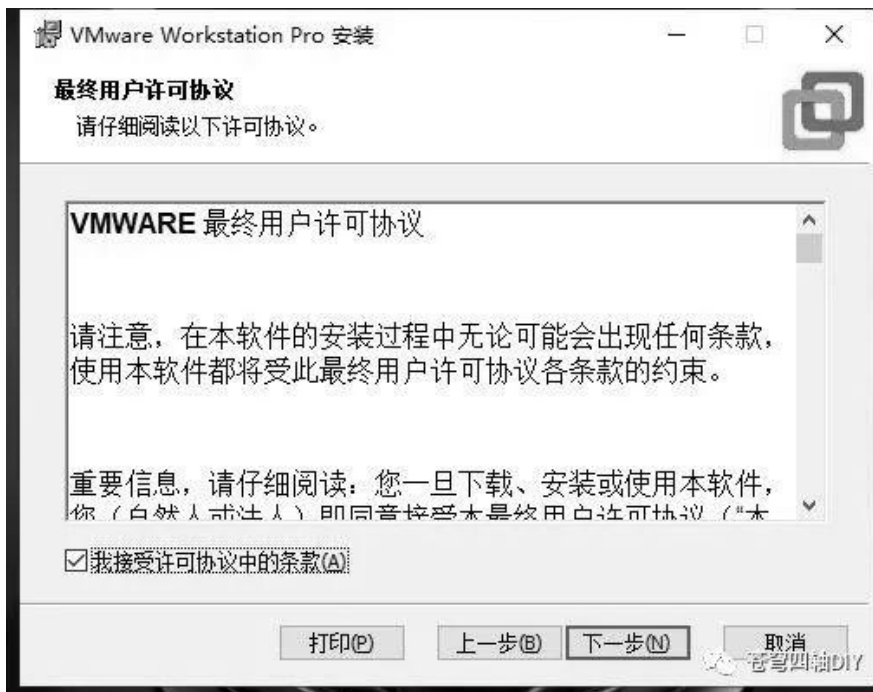
提取码：z87k

第一步：虚拟机VMware WorkStation 16软件安装与破解

1、下载“VMware Workstation Pro 16”到计算机任意硬盘目录下，双击打开文件夹“VMware Workstation Pro 16”，可看到文件“VMware-workstation-full-16.0.0-16894299.exe”与“VMware Workstation Pro 16许可证密钥.txt”。双击“VMware-workstation-full-16.0.0-16894299.exe”。出现如下界面，点击“下一步”。



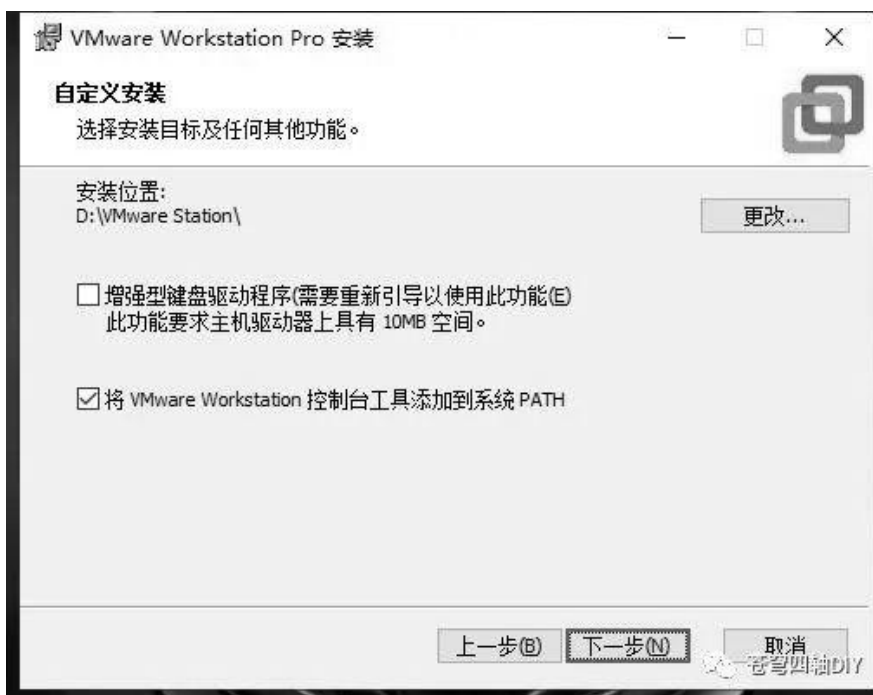
2、勾选“我接受许可协议中的条款 (A) ”，点击“下一步”。



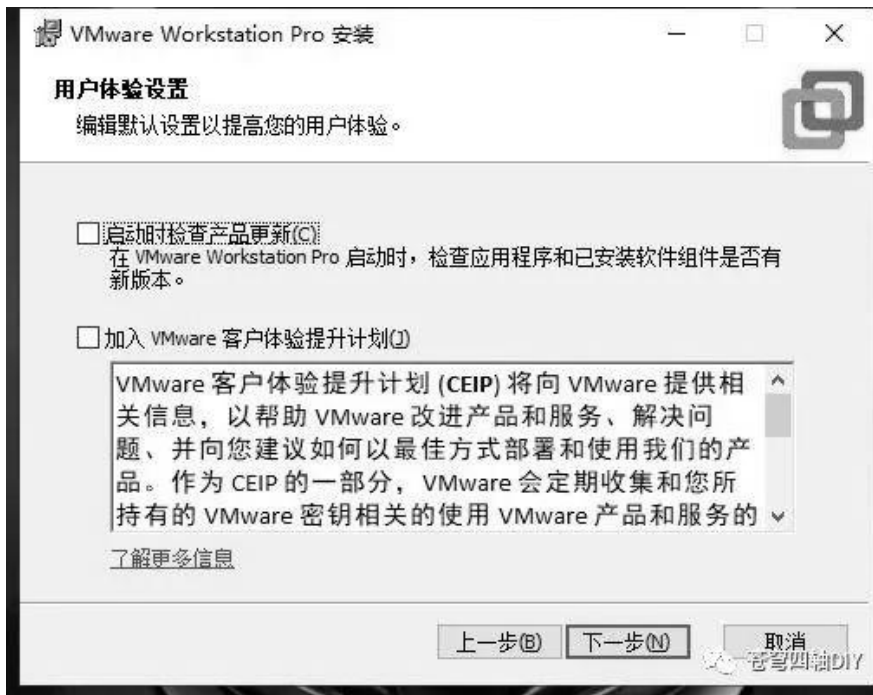
3、自定义软件安装目录，点击“确定”。



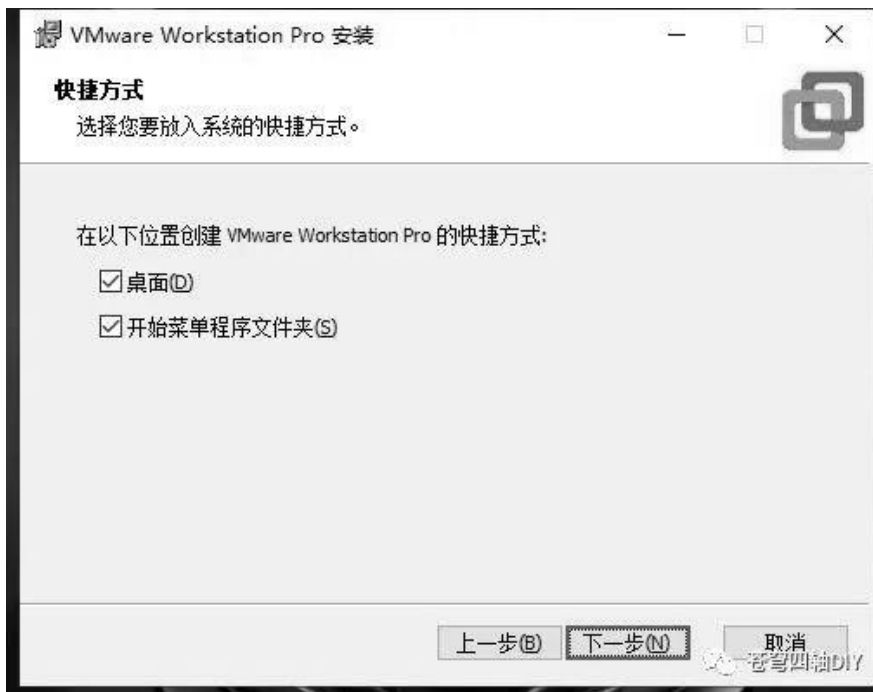
4、保留默认，点击“下一步”。



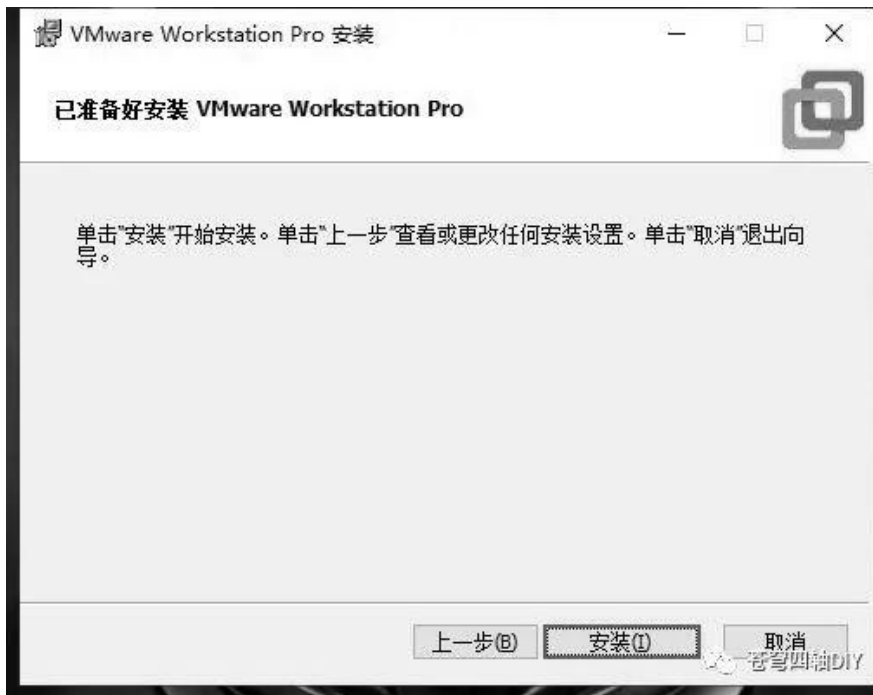
5、取消“启动时检查产品更新 (C) ”和“加入VMware客户体验提升计划 (J) ”，点击“下一步”。



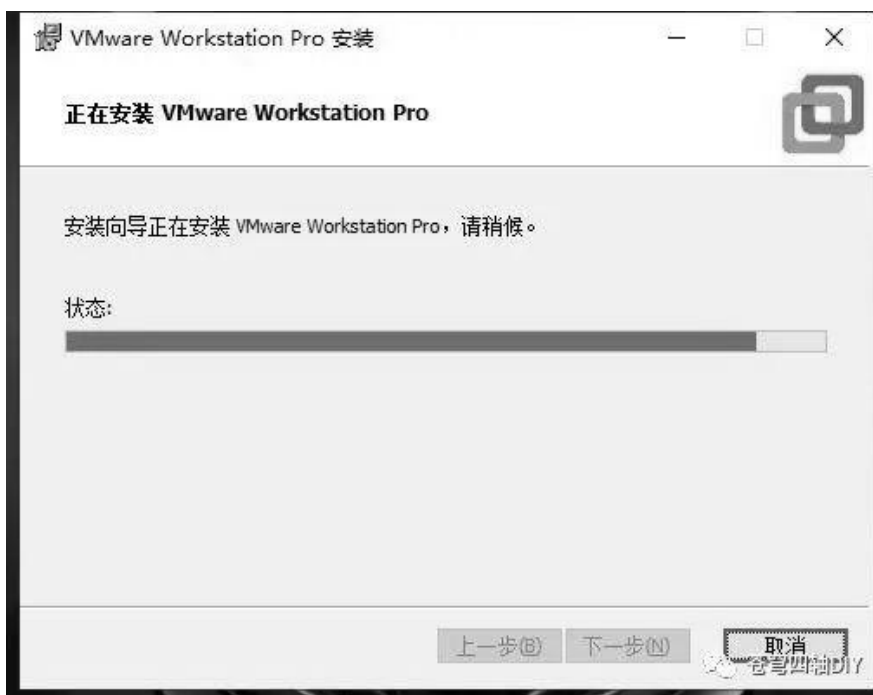
6、勾选“桌面 (D)”和“开始菜单程序文件夹 (S)”，点击“下一步”。



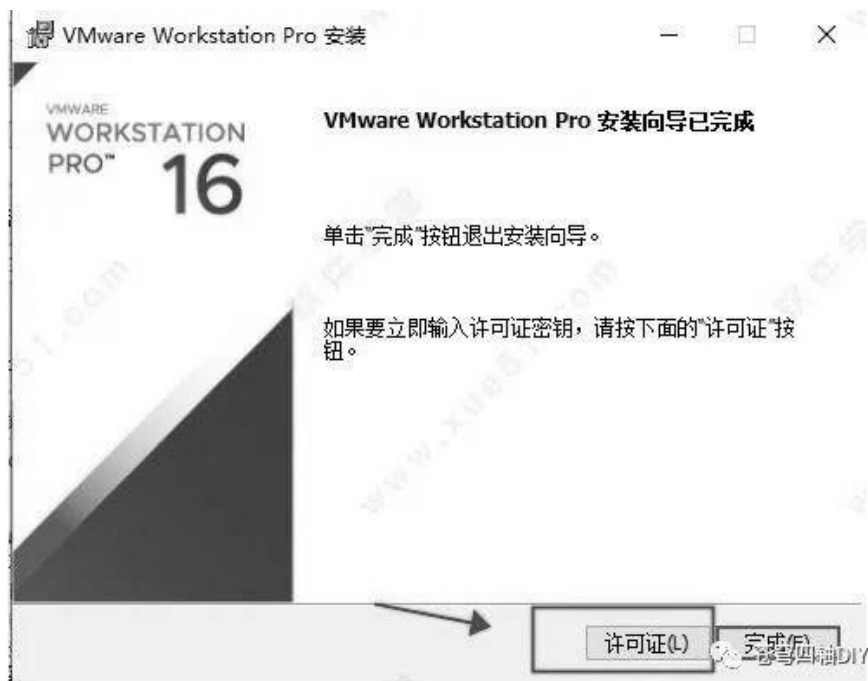
7、点击“安装”。



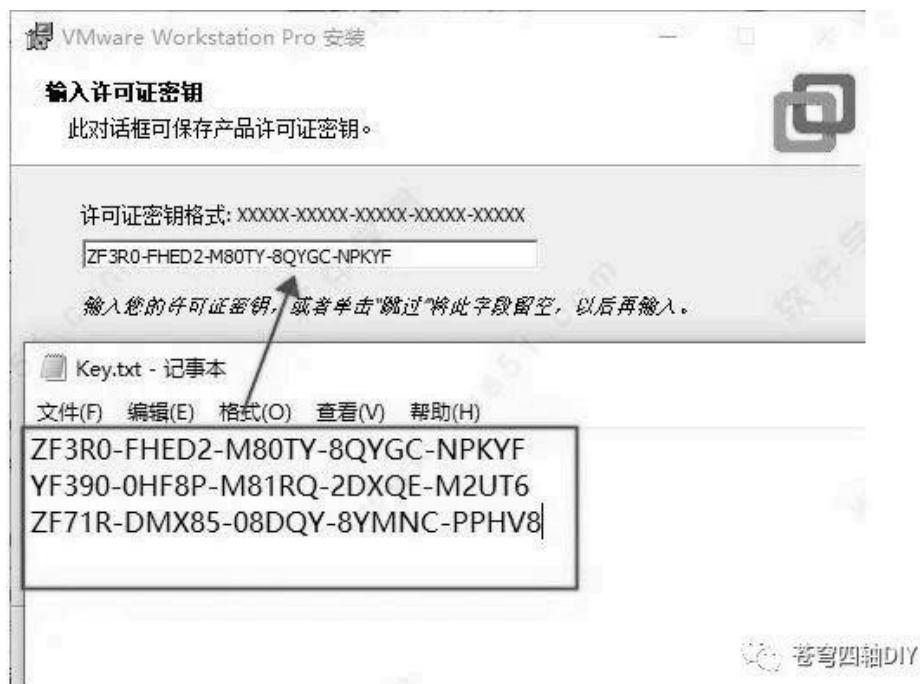
8、安装过程如下：



9、安装完成之后出现如下界面，点击“许可证(L)”。



10、打开“VMware Workstation Pro 16许可证密钥.txt”，复制任意一行密钥到许可证密钥框里，点击“确定”，即可完成破解。



第二步：加载虚拟机镜像

1、下载虚拟机镜像“AMOVLAB-Z410(UBUNTU18).zip”，并把“AMOVLAB-Z410(UBUNTU18).zip”解压到大于90G的硬盘里。

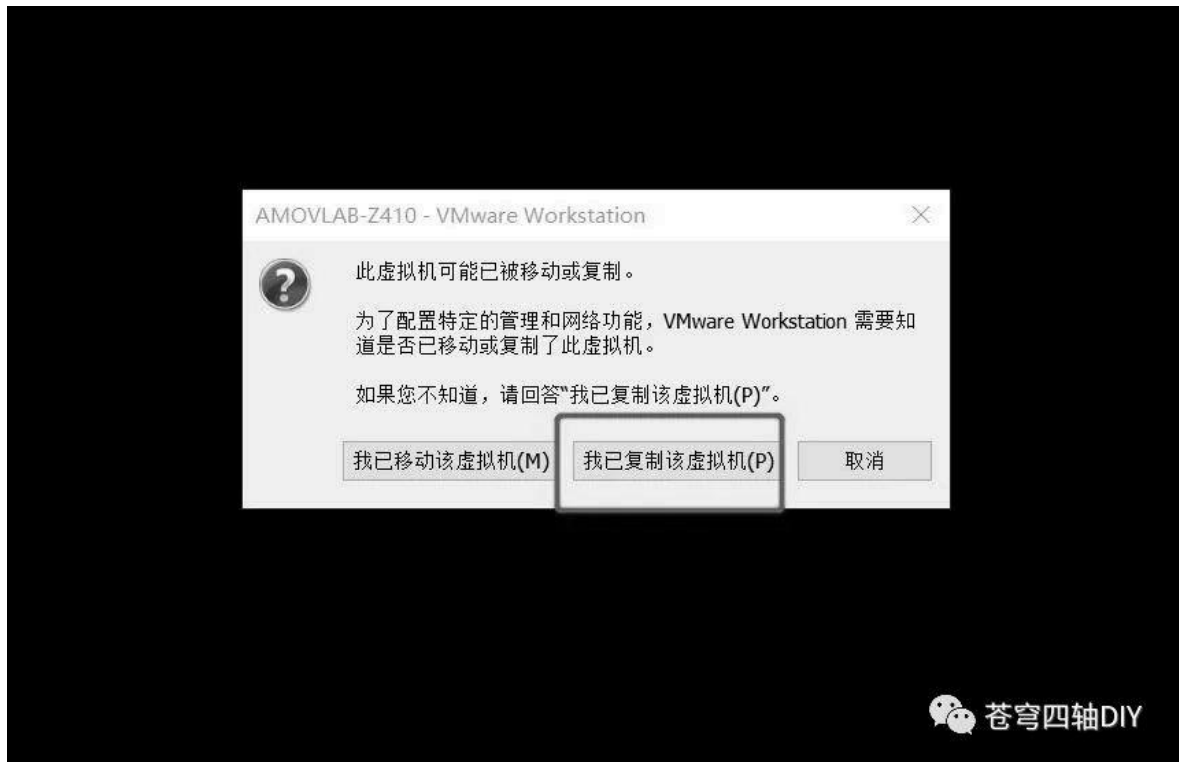
2、打开VMware WorkStation16虚拟机，点击 打开虚拟机



3、选择下载好的虚拟机镜像



4、点击 我已复制该虚拟机(P)



5、即可加载此虚拟机镜像。密码为：amovlab（小写）。（注：对于电脑配置不高的同学，此镜像有可能会卡顿。）



树莓派4b开源无人机diy四轴飞行器入门级开发编程Pixhawk套装

苍穹四轴

¥1389

购买

CQ360四轴八桨diy无人机开发套件室内树莓派飞行器载重长续航...

苍穹四轴

¥3499

购买



往期回顾:

1. 如何学习无人机-入门篇
2. APM/Pixhawk/PX4还在傻傻分不清吗。。。?

Pixhawk无人机组装调试教程:

1. 图文并茂详细教程之--用pixhawk飞控组装一台F450四轴无人机 (上)
2. 图文并茂详细教程之-- 用pixhawk飞控组装一台F450无人机 (中)

3. 图文并茂详细教程之-- 用pixhawk飞控组装一台F450无人机
(下)
 4. 图文并茂详细教程之——用pixhawk飞控组装一台S500四轴无人机 (上)
 5. 图文并茂详细教程之——用pixhawk飞控组装一台S500四轴无人机 (中)
 6. 图文并茂详细教程之——用pixhawk飞控组装一台S500四轴无人机 (下)
-

Pixhawk无人机扩展教程:

7. Pixhawk无人机扩展教程(1)---树莓派与pixhawk连接
8. Pixhawk无人机扩展教程(2)---树莓派安装ubuntu-mate系统及必要设置
9. Pixhawk无人机扩展教程(3)---树莓派安装Dronekit及读取飞控数据
10. Pixhawk无人机扩展教程(4)---使用Dronekit编写一个控制程序
11. Pixhawk无人机扩展教程(5)---SITL仿真模拟飞行：开发环境搭建
12. Pixhawk无人机扩展教程(6)---启动SITL+MAVProxy
13. Pixhawk无人机扩展教程(7)---SITL+MP/QGC运行
14. Pixhawk无人机扩展教程(8)---使用键盘控制无人机飞行
15. Pixhawk无人机扩展教程(9)---树莓派安装opencv
16. Pixhawk无人机扩展教程(10)---树莓派安装摄像头及摄像头标定
17. Pixhawk无人机扩展教程(11)---Aruco marker的识别