

Apollo系统安装文档

Apollo系统安装文档

- 0 先修知识检查
- 1 安装编译指导
 - 1.1 Ubuntu开发环境
 - 1.2 安装依赖
 - 1.2.1 （可选）安装Apollo实时内核
 - 1.2.2 安装 NVIDIA GPU Driver及 CUDA
 - 1.3 下载并安装Apollo Git Repo
- 2 使用数据集进行简单测试
 - 2.1 数据集下载
 - 2.2 数据集形式说明
 - 2.3 Dreamview 测试
 - 2.4 常用的 CyberRT 工具测试
- 3 相关指导文档链接

0 先修知识检查

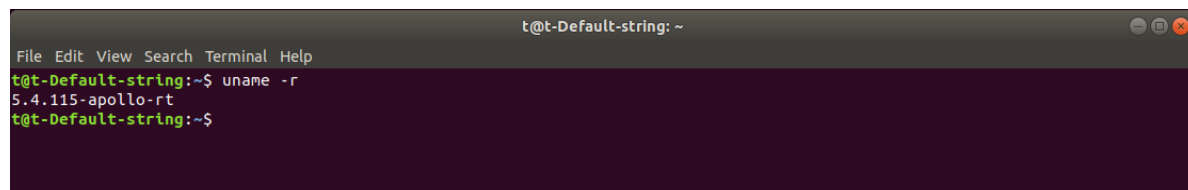
1. 了解并会使用Git/GitHub, Markdown,Docker等相关工具.
 - 能够下载repo，切换分支，查看更改记录；
 - 安装并能够看懂基于Markdown语法的相关文档；
 - 理解 Docker 的基本概念和组织结构，能够安装、启动、关闭、重启 docker；
2. 熟悉Modern C++ (11 and above)
 - 能够理解类、智能指针等相关概念；
 - 能够理解 protobuf 工作流程，能够阅读并理解相关类型的文件含义；
 - 能够看懂如：Eigen、OpenCV 等常用依赖库的操作。
3. Ubuntu系统的安装与简单的操作指令
 - 具有独立安装Ubuntu系统的能力；
 - 能够使用常用命令行，完成目录切换、读写文件、安装编译等相关指令；

1 安装编译指导

1.1 Ubuntu开发环境

首先请确保您可以访问Ubuntu开发环境. 如果没有Ubuntu环境, 请按照[点击链接进入](#)指南, 在本地PC上安装配置Ubuntu环境。本文档内容均在18.04和16.04下经过测试。推荐使用Ubuntu 18.04 进行开发。

注意：线下课程使用的工控机操作系统为内核为 5.4.115-apollo-rt 的Ubuntu 18.04，repo基于Apollo 6.0版本进行了适配和微调。存在该仓库时，环境已经配置完毕，无需进行额外操作，退出文档即可。可使用 `uname -r` 指令查看内核：



```
t@t-Default-string: ~  
File Edit View Search Terminal Help  
t@t-Default-string:~$ uname -r  
5.4.115-apollo-rt  
t@t-Default-string:~$
```

1.2 安装依赖

1.2.1 （可选）安装Apollo实时内核

实时内核确保车辆行驶过程中的稳定性和实时性，在实车运行中是不可缺少的，但是作为个人测试和开发可以选择性的进行安装。下载、安装预编译的内核的步骤如下：

1. 从[linux-kernel-5.4.115-apollo-rt](#)下载发布的Apollo Kernel的预编译的安装包 `linux-kernel-5.4.115-apollo-rt.zip` 压缩文件。
2. 安装包下载完成后，解压后安装:

```
unzip linux-kernel-5.4.115-apollo-rt.zip
cd linux-kernel-5.4.115-apollo-rt
sudo dpkg -i ../*.deb
```

3. 安装完成后，使用 `reboot` 命令重新启动计算机。进入系统后，在终端中输入 `uname -r`，若输出“5.4.115-apollo-rt”字样，则表示此时系统是以apollo-kernel引导的。注意：从此以后，每次开机都需要以apollo-kernel来引导系统。

1.2.2 安装 NVIDIA GPU Driver及 CUDA

1. 安装NVIDIA GPU Driver（以 `NVIDIA-Linux-x86_64-470.57.02`）为例

- 下载[NVIDIA GPU Driver](#)至当前用户的 `home` 目录下
- 下载apollo-kernel官网上的脚本[nvidia_driver.sh](#)至当前用户的 `home` 目录下
- 切换tty界面下(`ctrl+alt+F2`)后，关闭图形化界面 `sudo service lightdm stop`
- 执行命令：

```
sudo apt install make gcc g++
sudo bash nvidia_driver.sh
sudo bash ./NVIDIA-Linux-x86_64-470.57.02.run --no-x-check -a -s --no-
kernel-module
modprobe nvidia
reboot
```

- 检查命令：`nvidia-smi`

```
t@t-Default-string:~$ nvidia-smi
Fri Feb  4 21:50:54 2022

+-----+
| NVIDIA-SMI 470.57.02      Driver Version: 470.57.02      CUDA Version: 11.4     |
+-----+-----+
| GPU Name Persistence-M| Bus-Id        Disp.A | Volatile Uncorr. ECC |
| Fan  Temp  Perf  Pwr:Usage/Cap|         Memory-Usage | GPU-Util  Compute M. |
|                               |                    |           MIG M.     |
+-----+-----+
| 0  NVIDIA GeForce ...  Off | 00000000:01:00.0 On  |           35%      Default |
| 30%   26C   P5   15W / 170W | 1260MiB / 12052MiB |           N/A      N/A     |
+-----+-----+

Processes:
+-----+
| GPU  GI  CI           PID  Type  Process name                        GPU Memory |
|   ID  ID  ID                                   Usage   |
+-----+
|  0  N/A  N/A           975    G   /usr/lib/firefox/firefox              2MiB |
|  0  N/A  N/A          1274    G   /usr/lib/xorg/Xorg                    231MiB |
|  0  N/A  N/A          1494    G   /usr/bin/gnome-shell                  62MiB |
|  0  N/A  N/A          2390    G   ...AAAAAAAA= --shared-files           22MiB |
|  0  N/A  N/A          4705    G   ...AAAAAAAA= --shared-files           46MiB |
|  0  N/A  N/A          8128    G   /usr/lib/firefox/firefox              741MiB |
|  0  N/A  N/A          23985   G   /usr/lib/firefox/firefox              142MiB |
|  0  N/A  N/A          28010   G   ...A5A8624429E04A3D94769EA73         4MiB |
+-----+
```

2. 安装CUDA (以CUDA-11.0为例)

- 下载[CUDA](#)至当前用户目录下
- 切换tty界面下(ctr1+alt+F2), 关闭图形化界面 `sudo service lightdm stop`
- 安装指令

```
# 注意不重复安装驱动
sudo sh cuda_xx.xx.xxxx_linux.run --no-opengl-libs
```

- 设置环境变量, 写入 `/etc/profile` 文件:

在终端中输入:

```
sudo gedit /etc/profile
```

在打开的文件末尾, 添加以下两行 (64位系统为 `lib64`, 32位系统为 `lib`):

```
export PATH=/usr/local/cuda-11.0/bin${PATH:+:${PATH}}
export LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/cuda-
11.0/lib64${LD_LIBRARY_PATH:+:${LD_LIBRARY_PATH}}
```

保存文件, 并重启。因为 `source /etc/profile` 是临时生效, 重启电脑才是永久生效。

- 验证: `nvcc -V`

```
t@t-Default-string:~$ nvcc -V
nvcc: NVIDIA (R) Cuda compiler driver
Copyright (c) 2005-2020 NVIDIA Corporation
Built on Wed Jul 22 19:09:09 PDT 2020
Cuda compilation tools, release 11.0, V11.0.221
Build cuda_11.0_bu.TC445_37.28845127_0
t@t-Default-string:~$
```

注意: 当内核更新或者其他原因导致显卡驱动掉落时, 开机会出现带有一堆[OK]输出时, 此时进入tty界面, 重装显卡驱动。

3. 安装docker, 参考[文档](#)

安装指令如下：

```
sudo apt-get update
# 安装依赖
sudo apt-get install ca-certificates curl gnupg lsb-release
curl -fsSL https://download.docker.com/linux/ubuntu/gpg | sudo gpg --dearmor
-o /usr/share/keyrings/docker-archive-keyring.gpg
echo "deb [arch=$(dpkg --print-architecture) signed-
by=/usr/share/keyrings/docker-archive-keyring.gpg]
https://download.docker.com/linux/ubuntu \
$(lsb_release -cs) stable" | sudo tee /etc/apt/sources.list.d/docker.list >
/dev/null
sudo apt-get update
sudo apt-get install docker-ce docker-ce-cli containerd.io

# List the versions available in your repo:
apt-cache madison docker-ce
# Install a specific version using the version string from the second column
sudo apt-get install docker-ce=<VERSION_STRING> docker-ce-cli=
<VERSION_STRING> containerd.io

# 将当前用户加入Docker Group.
sudo usermod -aG docker $USER
# 为了使上述变更生效，请先Logout，再Login

# 安装Docker-Compose
sudo curl -L
"https://github.com/docker/compose/releases/download/1.29.2/docker-
compose-$(uname -s)-$(uname -m)" -o /usr/local/bin/docker-compose
sudo chmod +x /usr/local/bin/docker-compose
sudo ln -s /usr/local/bin/docker-compose /usr/bin/docker-compose
# 验证安装
docker-compose --version
```

4. 安装 NVIDIA Container Toolkit

```
distribution=$(. /etc/os-release;echo $ID$VERSION_ID)
curl -s -L https://nvidia.github.io/nvidia-docker/gpgkey | sudo apt-key add -
curl -s -L https://nvidia.github.io/nvidia-docker/$distribution/nvidia-
docker.list | sudo tee /etc/apt/sources.list.d/nvidia-docker.list
sudo apt-get -y update
sudo apt-get install -y nvidia-docker2
```

安装完成后，重启 Docker 以使改动生效。

```
sudo systemctl restart docker
```

1.3 下载并安装Apollo Git Repo

1. 克隆仓库并切换分支

```
git clone https://github.com/ApolloAuto/apollo.git
git checkout -b self origin/v6.0_edu
```

2. 拉取docker镜像，构建容器（仅初次进入时使用）

```
bash docker/scripts/dev_start.sh
```

- 注意：容器构建完毕后，之后不用联网重新更新：`bash docker/scripts/dev_start.sh -l`（-l 为本地镜像，仅开启容器）

- 成功后界面如下：

```
done.
Adding user `t' ...
Adding new user `t' (1000) with group `t' ...
Creating home directory `/home/t' ...
Copying files from `/etc/skel' ...
[ OK ] Congratulations! You have successfully finished setting up Apollo Dev Environment.
[ OK ] To login into the newly created apollo_dev_t container, please run the following command:
[ OK ]   bash docker/scripts/dev_into.sh
[ OK ] Enjoy!
t@t-Default-string:~/apollo$
```

3. 进入容器

```
bash docker/scripts/dev_into.sh
```

```
t@t-Default-string:~/apollo$ bash docker/scripts/dev_into.sh
[t@in-dev-docker:~/apollo]$
```

- 在容器内构建Apollo（`build_opt` 以优化模式进行，运行速度会更快；`build` 则以debug模式进行，会保留一些调试信息）

```
bash apollo.sh build_opt
## or
bash apollo.sh build
```

```
(19:38:38) INFO: Elapsed time: 1090.948s, Critical Path: 142.89s
(19:38:38) INFO: 24277 processes: 17032 internal, 7245 local.
(19:38:38) INFO: Build completed successfully, 24277 total actions
=====
[ OK ] Done building apollo. Enjoy!
=====
```

注意:

- 编译失败时可以手动清空过程文件：`rm -rf .cache/bazel/ .cache/build/`
- 部分情况下可能因为网络，无法下载部分依赖文件导致编译失败，可以使用代理解决。
- 退出docker容器：`exit`

2 使用数据集进行简单测试

2.1 数据集下载

- 官方数据集：`wget https://apollo-system.cdn.bcebos.com/dataset/6.0_edu/demo_sensor_data.tar.xz`
- 本地数据集：`/apollo/data/bag/2022-01-13-18-40-25/20220113184025.record.0000*` 等

2.2 数据集形式说明

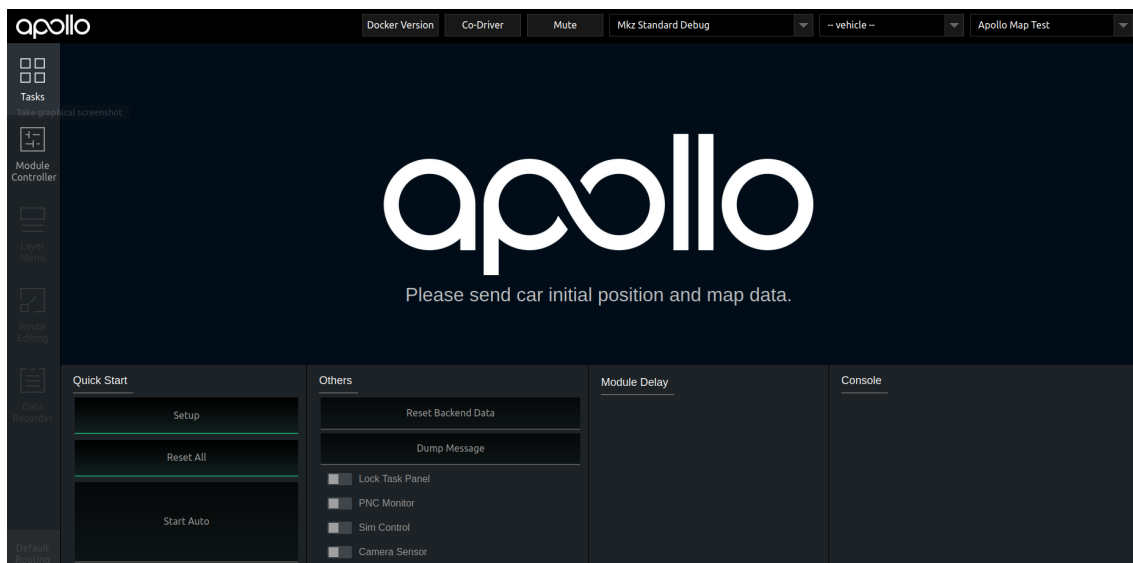
1. 在Apollo3.5版本以后，CyberRT全面替代了ROS框架，数据记录形式也从 `.bag` 转换为了 `.record` 形式。官方提供了两者转换的[工具](#) `rosvag_to_record`，但是该工具仅支持部分 `channel`（等价于ROS原先的 `topic`），并且涉及到了 `protouf` 结构等问题，因此一般直接采用官方的 `.record` 数据包。
2. 该数据包也可以由用户自身生成，一般采用命令行形式（为了节省数据空间，这里建议用户在docker环境使用命令行录制数据包，**尽量不使用Recorder模块录制**）

```
# 按通道记录
cyber_recorder record -c /channel_name1 /channel_name2
# 全部记录
cyber_recorder record -a
```

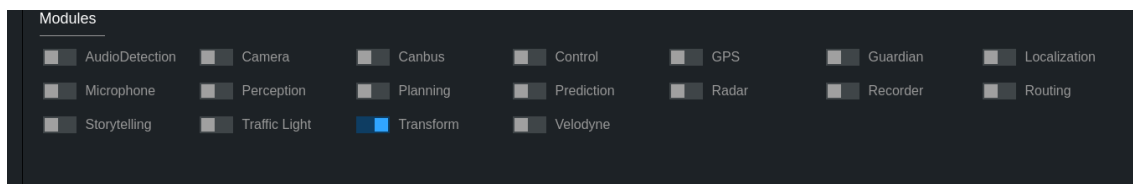
3. 不加命令限制时，为了保证数据包的数据完整性，系统以固定数量的message为分割，命名为 `xxx.record.0000x`。其中最右侧的x表示该数据包的第几个分包。使用和查看相关数据包时，不必一个个输入名称，可以采用 `xxx.record.0000*` 简单概括，系统会帮助我们**自动合并**。

2.3 Dreamview测试

1. 进入docker，启动/关闭Dreamview：`bash scripts/bootstrap.sh`、`bash scripts/bootstrap.sh stop`
2. 浏览器打开本地网页：`http://localhost:8888/`（当重启Dreamview后需要**刷新**）



3. 选择**模式、车型、地图**，推荐配置为模式 `Dev Kit Debug`，车型为 `dev_kit_pix_hooke`，地图为 `sunnyvale_loop`。车辆的相关配置文件见 `/apollo/modules/calibration/data/dev_kit_pix_comptiion`。
 - **注意**：在Dreamview中选择该车型后，相关参数会被系统自动复制到相关算法的文件夹中，因此在后续修改模块相关参数时，**注意同时修改 `calibration` 中的数据**，否则下次启动后记录将会被重置。
4. 根据任务需求打开 `Modules Controller` 中对应的模块，这部分的详细说明见后续文档。



5. 播放数据集。终端内输入：`cyber_recorder play -f sensor_rgb.record -l`，其中 `-l` 表示循环播放。

```
root@in-dev-docker:/apollo$ cyber_recorder play -f sensor_rgb.record -l
File: sensor_rgb.record, chunk_number: 37, begin_time: 1514979450309240367 (2018-01-03-19:37:30), end_time: 151497951121145841 (2018-01-03-19:38:31), message_number: 43820
earliest_begin_time: 1514979450309240367, latest_end_time: 151497951121145841, total_msg_num: 43820

Please wait 3 second(s) for loading...
Hit Ctrl+C to stop, Space to pause, or 's' to step.

[RUNNING] Record Time: 1514979453.711   Progress: 3.402 / 60.902
```

2.4 常用的CyberRT 工具测试

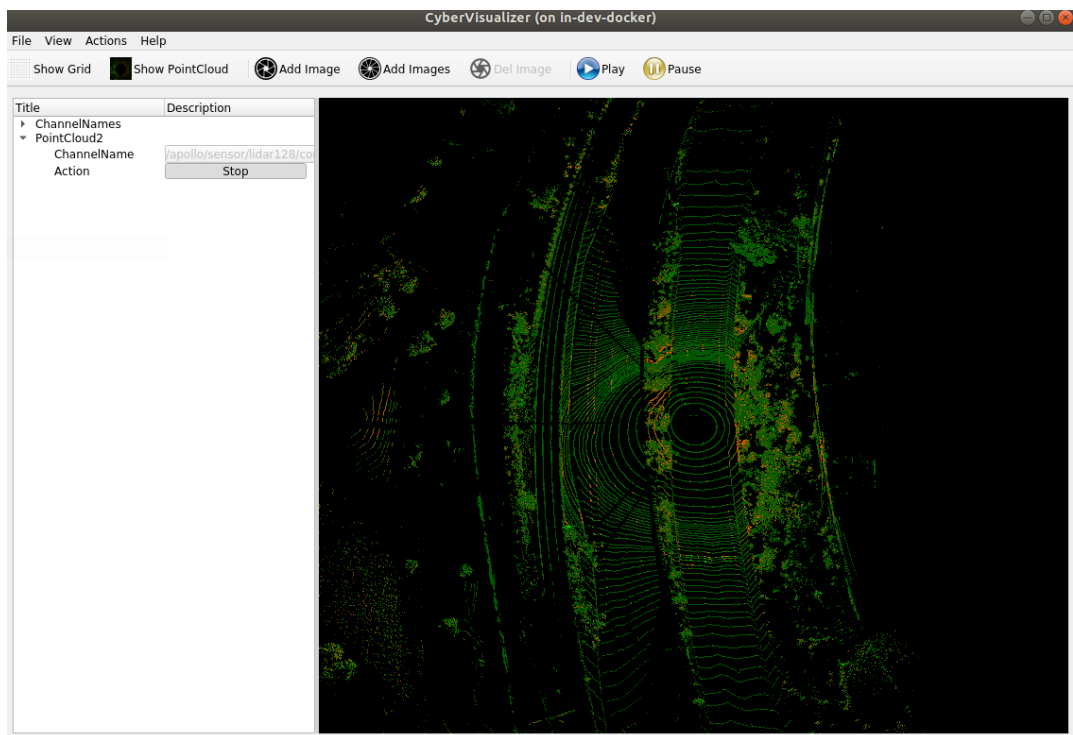
1. 通讯监听模块：`rostopic list -> cyber_monitor`

- `esc`：退出
- `PgUp/PgDn`：上下翻页
- `->/<-`：查看channel的详细信息

Channels	FrameRatio
/apollo/audio_detection	0.00
/apollo/audio_event	0.00
/apollo/canbus/chassis	0.00
/apollo/common/latency_records	0.00
/apollo/control	0.00
/apollo/control/pad	0.00
/apollo/dreamview/progress	0.00
/apollo/drive_event	0.00
/apollo/hmi/status	0.62
/apollo/localization/msf_status	0.00
/ Take graphical screenshot of lidar	0.00
/apollo/localization/pose	0.00
/apollo/monitor	0.00
/apollo/monitor/system_status	0.66
/apollo/navigation	0.00
/apollo/perception/obstacles	0.00
/apollo/perception/traffic_light	0.00
/apollo/planning	0.00
/apollo/prediction	0.00
/apollo/relative_map	0.00
/apollo/routing_request	0.00
/apollo/routing_response	0.00
/apollo/sensor/camera/front_omni/image	0.00
/apollo/sensor/camera/front_omni/image/compressed	0.00
/apollo/sensor/gnss/best_pose	1.00
/apollo/sensor/gnss/corrected_imu	100.09
/apollo/sensor/gnss/gnss_status	1.00
/apollo/sensor/gnss/heading	1.00
/apollo/sensor/gnss/imu	100.07
/apollo/sensor/gnss/ins_stat	1.00
/apollo/sensor/gnss/odometry	100.08
/apollo/sensor/gnss/raw_data	307.19
/apollo/sensor/gnss/rtk_eph	0.00
/apollo/sensor/gnss/rtk_obs	1.70
/apollo/sensor/lidar128/compensator/PointCloud2	10.05
/apollo/storytelling	0.00
/apollo/task_manager	0.00
/tf	100.08
/tf_static	0.00

2. 点云/图像可视化：`rviz -> cyber_visualizer`

- 与 `rviz` 不同，该模块大多用于查看图像和点云，自定义可视化类型比较匮乏。



- 注意：出现类似下面错误时

```
***  
QOpenGLShader::compile(Fragment): 0:17(10): error: GLSL 3.30 is not  
supported. Supported versions are: 1.10, 1.20, 1.30, 1.40, 1.00 ES, and  
3.00 ES  
*** Problematic Fragment shader source code ***
```

在终端输入：`export MESA_GL_VERSION_OVERRIDE=1` 即可

3. 其他的CyberRT工具使用：[指导文档](#)。在docker内部，也可以使用：`命令+ -h` 的形式查看参数的具体细节。

3 相关指导文档链接

1. https://apollo.auto/index_cn.html
2. <https://github.com/ApolloAuto/apollo/tree/master/docs>
3. https://cyber-rt.readthedocs.io/en/latest/CyberRT_Quick_Start.html