

# 中山大学数据科学与计算机学院

## 嵌入式实验报告

(2016 学年秋季学期)

教学班级	M2	专业（方向）	移动互联网
学号	14353232	姓名	马发潮

本次实验是安装 ros

首先添加 sources.list，配置你的电脑使其能够安装来自 packages.ros.org 的软件包。

```
sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu $(lsb_release -sc) main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
```

然后添加 keys

```
sudo apt-key adv --keyserver hkp://pool.sks-keyservers.net --recv-key 0xB01FA116
```

安装

首先，确保你的 Debian 软件包索引是最新的：`sudo apt-get update`

ROS 中有很多各种函数库和工具，本次实验安装了某个桌面完整版安装

```
sudo apt-get install ros-jade-desktop-full
```

初始化 rosdep

在开始使用 ROS 之前你还需要初始化 rosdep。rosdep 可以方便在你需要编译某些源码的时候为其安装一些系统依赖，同时也是某些 ROS 核心功能组件所必需用到的工具。

```
sudo rosdep initrosdep update
```

环境配置

如果每次打开一个新的终端时 ROS 环境变量都能够自动配置好（即添加到 bash 会话中），那将会方便很多：

```
echo "source /opt/ros/jade/setup.bash" >> ~/.bashrc
```

```
source ~/.bashrc
```

安装 rosinstall

rosinstall 是 ROS 中一个独立分开的常用命令行工具，它可以方便让你通过一条命令就可以给某个 ROS 软件包下载很多源码树。

安装 ros

```
sudo apt-get install python-roinstall
```

下载完毕截图

```
Setting up ros-jade-gazebo-plugins (2.6.0-0trusty-20160924-181248-
Setting up ros-jade-gazebo-ros-pkgs (2.6.0-0trusty-20160924-215150
Setting up ros-jade-simulators (1.2.0-0trusty-20161018-172433-0700
Setting up ros-jade-desktop-full (1.2.0-0trusty-20161018-173340-07
Setting up ruby1.9.1 (1.9.3.484-2ubuntu1.2) ...
Setting up libruby1.9.1 (1.9.3.484-2ubuntu1.2) ...
Processing triggers for libc-bin (2.19-0ubuntu6.6) ...
Processing triggers for python-support (1.0.15) ...
bg@14353232-mafachao:~$
```

安装完毕截图

```
Creating config file /etc/mercurial/hgrc.d/hgext.rc with new vers
Setting up python-gpgme (0.3-0ubuntu3) ...
Setting up python-keyring (3.5-1) ...
Setting up python-lazr.uri (1.0.3-1build1) ...
Setting up python-simplejson (3.3.1-1ubuntu6) ...
Setting up python-wadllib (1.3.2-2build1) ...
Setting up python-oauth (1.0.1-3build2) ...
Setting up python-lazr.restfulclient (0.13.3-1build1) ...
Setting up python-launchpadlib (1.10.2+ds-2) ...
Setting up subversion (1.8.8-1ubuntu3.2) ...
Setting up python-vcstools (0.1.39-1) ...
Setting up python-wstool (0.1.13-1) ...
Setting up python-rosinstall (0.7.8-1) ...
Setting up python-secretstorage (2.0.0-1ubuntu1.1) ...
Processing triggers for libc-bin (2.19-0ubuntu6.6) ...
bg@14353232-mafachao:~$
```