## microros移植

作用：在嵌入式上直接编写ros2节点，在上位机上订阅话题，不用串口解包。

相关代码连接：[GDUTIkun/microros\_transplant: Transplanting microros on the platform of stm32.](https://github.com/GDUTIkun/microros_transplant)

适用：arm和arduino

arduino移植见：【《ROS 2机器人开发从入门到实践》9.0.2 FishBot配置助手介绍与安装】 <https://www.bilibili.com/video/BV1MQkwYNEi4/?share_source=copy_web&vd_source=32284a51fd2221d309e036d96d976693>

arm移植：

只找到CCG编译生成的静态库，所以不能用keil开发，如果能找到ARM编译生成的，可以参考下面的过程移植。这里用cubeide开发，只能用来开发st的板子。可以keil开发完底层，在转到ide里跟上位机通信，但自己配的FreeRTOS要换成GCC的portable

<https://www.suroy.cn/embeded/use-stmcubeide-for-freertos-manual-migration-of-f103-series-minimum-system.html>

1、ros2 humble

2、rosdepc

都用wget http://fishros.com/install -O fishros && bash fishros

后面涉及rosdep的命令行都改用rosdepc

3、ssh，稳定拉代码

参考<https://blog.csdn.net/lmz666636/article/details/151820487>

4、根据连接把micro\_ros\_setup拉下来

<https://micro.ros.org/docs/tutorials/core/first_application_linux/>

把micro\_ros\_setup\scripts\create\_firmware\_ws.sh里113行的rosdep改成rosdepc

下面分两步：

1、生成静态连接库

2、安装代理

这两步都要用到micro\_ros\_setup，建议把这个工作空间复制一份，分别运行

5、生成静态连接库

<https://blog.csdn.net/dialufei/article/details/134659792>

用ssh可以直接拉不用git加速

注意my\_custom\_colcon.meta里37行少了个D

要生成自己要的类型根据my\_custom\_toolchain.cmake注释改

6、安装代理

<https://blog.csdn.net/lmz666636/article/details/151820487>

1. 移植stm32

<https://blog.csdn.net/dialufei/article/details/134670265>

<https://blog.csdn.net/m0_37963053/article/details/139620933>

两者对比互补看下

注意第一篇文章里有wsl-usb的下载连接

测试串口是否正常那里我dmesg后有一些报红也能正常用，好像只要能匹配到就行了

板子要用内存大一点的，f103c8t6不行

用自己配的FreeRTOS