

# jc-git clone 等相关问题

在执行 `git clone` 时网速往往成为一大痛点，不论是否翻墙，撑死只有 200 kb 每秒，而关于提速的方法，网上众说纷纭，但大都没什么大用，使用下面我的方法，可以让你的 `git clone` 速度直接达到 2MB 每秒，无论是克隆什么仓库，都不再头大

## 本次教程仓库地址

gitee: <https://gitee.com/logimeteor/jcForGitClone.git>

github: <https://github.com/Logimeteor/jcOfGitClone.git>

## 前提，使用我的翻墙教程实现翻墙操作

教程网址如下：

github: <https://github.com/Logimeteor/packageOfClash.git>

gitee: <https://gitee.com/logimeteor/package-of-clash.git>

## 配置 git 代理

# 必须操作（127.0.0.1 为本地回环地址，简单来说，这个 ip 指代本机，后面的 7897 为端口号，这里参考 clash 中的配置）

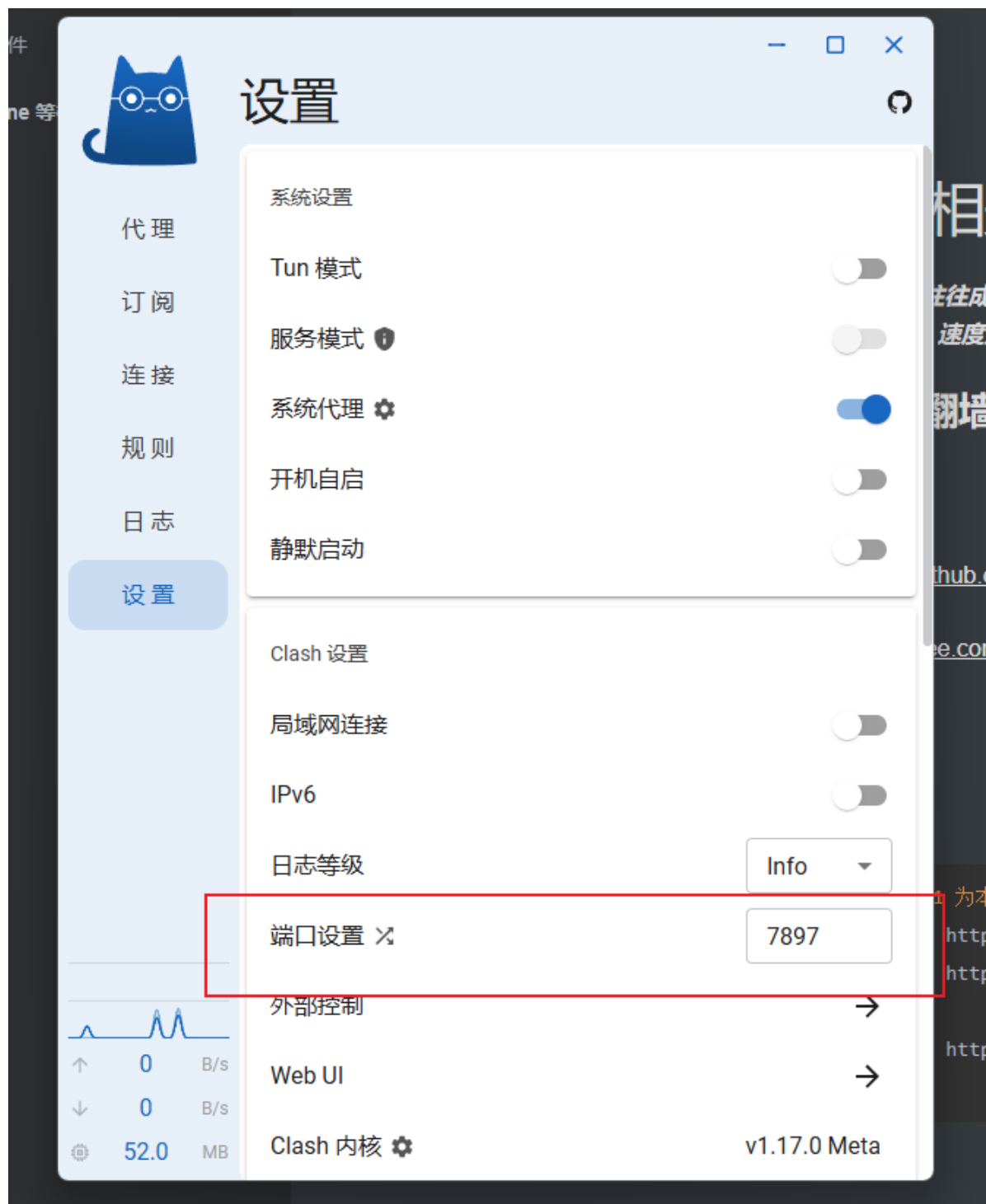
```
git config --global http.proxy 127.0.0.1:7897
```

```
git config --global https.proxy 127.0.0.1:7897
```

# 不是必须操作

```
git config --global http.timeout 300 # 设置 HTTP 超时为 300 秒（5 分钟）
```

具体端口号参考下面内容：



### 验证是否配置成功

`git config --list` # 结果如果出现 `http.proxy=127.0.0.1:7897` 等前面配置的内容则代表成功，如果没有，重新执行上面命令

### 使用 git clone 操作验证速度

```
git clone https://github.com/LecterChu/nwpu-cram.git
```

# 其他问题，例如从国外某网站下载内容到文件，的速度加快方法

前提同上，需要按照教程实现翻墙

## 示例：realsense 中 realsense-ros 的源码编译安装

- Create a ROS2 workspace

```
mkdir -p ~/ros2_ws/src  
cd ~/ros2_ws/src/
```

- Clone the latest ROS Wrapper for Intel® RealSense™ cameras from [here](#) into '~/ros2\_ws/src/'

```
git clone https://github.com/IntelRealSense/realsense-ros.git -b ros2-master  
cd ~/ros2_ws
```

- Install dependencies

```
sudo apt-get install python3-rosdep -y  
sudo rosdep init # "sudo rosdep init --include-eol-distros" for Foxy and earlier  
rosdep update # "sudo rosdep update --include-eol-distros" for Foxy and earlier
```

这里一般都执行无法通过，主要问题出在 `rosdep update` 上，因为该命令需要按照前一条命令中得到的链接去下载内容，而下载这些外网网页内容非常慢，最终导致无法下载报错

## ubuntu 执行命令

```
export https_proxy=http://127.0.0.1:7897 http_proxy=http://127.0.0.1:7897 # 替换  
为你的代理端口
```

再执行命令

```
rosdep update
```

会发现速度显著提高，一路顺畅无阻，最终没有报错执行完毕