

一、设置仓库

平台设置》软件和更新》 Ubuntu 软件，将设置修改成如下图所示：



平台设置》软件和更新》其它软件，将设置修改成如下图所示：



点击 关闭(C) 按钮，等待更新完成。

二、设置 source list

官方源

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

如果官方源下载速度过慢，可以尝试使用国内源

```
sudo sh -c '. /etc/lsb-release && echo "deb http://mirrors.ustc.edu.cn/ros/ubuntu/  
$DISTRIB_CODENAME main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
```

三、设置密钥

```
sudo apt-key adv --keyserver hkp://ha.pool.sks-keyservers.net:80 --recv-key 421C365B  
D9FF1F717815A3895523BAEEB01FA116
```

注意：如果出现提示 GPG 错误，由于没有公钥，无法验证下列签名：NO_PUBKEY
F42ED6FBAB17C654；或者提示无法访问 hkp://ha.pool.sks-keyservers.net:80。
请执行输入如下命令：

```
sudo apt-key adv --keyserver keyserver.ubuntu.com --recv-keys F42ED6FBAB17C654
```

四、更新索引

```
sudo apt-get update
```

五、安装 ros 及其它常用依赖

```
sudo apt-get install ros-kinetic-desktop-full  
  
sudo apt-get install python-rosinstall
```

六、配置环境变量

```
sudo rosdep init  
  
rosdep update  
  
echo "source /opt/ros/kinetic/setup.bash" >> ~/.bashrc  
  
source ~/.bashrc
```

七、测试 ros 是否安装成功

在终端输入 `roscore -h`，运行如下所示，则为成功。

```
Usage: roscore [options]  
  
roscore will start up a ROS Master, a ROS Parameter Server and a rosout
```

logging node

Options:

-h, --help show this help message and exit

-p PORT, --port=PORT master port. Only valid if master is launched

-v verbose printing

See <http://www.ros.org/wiki/roscore>