

ROS Indigo安装参照官网Document：<http://wiki.ros.org/indigo/Installation/Ubuntu>  
强烈建议先看官网（嗯少看我下面的废话，万一我手抽打错了呢(逃)，按着官网的步骤装。

我简单归纳归纳一些步骤：

1.Ubuntu 要14.04才能装Indigo，装新版本我们的程序可能跑不起来。（讲真最好想办法移植到最新版本ROS吧，别祖传了，然后记得更新一下这个文档）。当然，其它发行版编译安装Indigo也是可以的（你不嫌麻烦的话）。

2.首先呢把ros的源添加到你的source.list里面：

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

3.然后sudo apt-get update 更新一下软件包列表。（嗯如果ros的源的服务器太慢的话，你得想一些“上网方法”）

4.导入key

```
sudo apt-key adv --keyserver hkp://ha.pool.sks-keyservers.net:80 --recv-key 421C365BD9FF1F717815A3895523BAEEB01FA116
```

简单科普下，这个key的用途是为了防止下载到的软件包被篡改，想了解更多请Google之。

5.安装ROS。可以直接装full，就是装上最全最全的ros全家桶。

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

（讲真，不装full装ros-indigo-desktop都可以的，不过呢有的包万一以后用上呢。）

7.按官网说的Initialize rosdep

```
sudo rosdep init
rosdep update
```

8.把ros加到bashrc里面，这样在shell里面就可以直接索引到ros的binary。（如果你是用其它shell比如zsh等等自己参照官网看着办吧）。

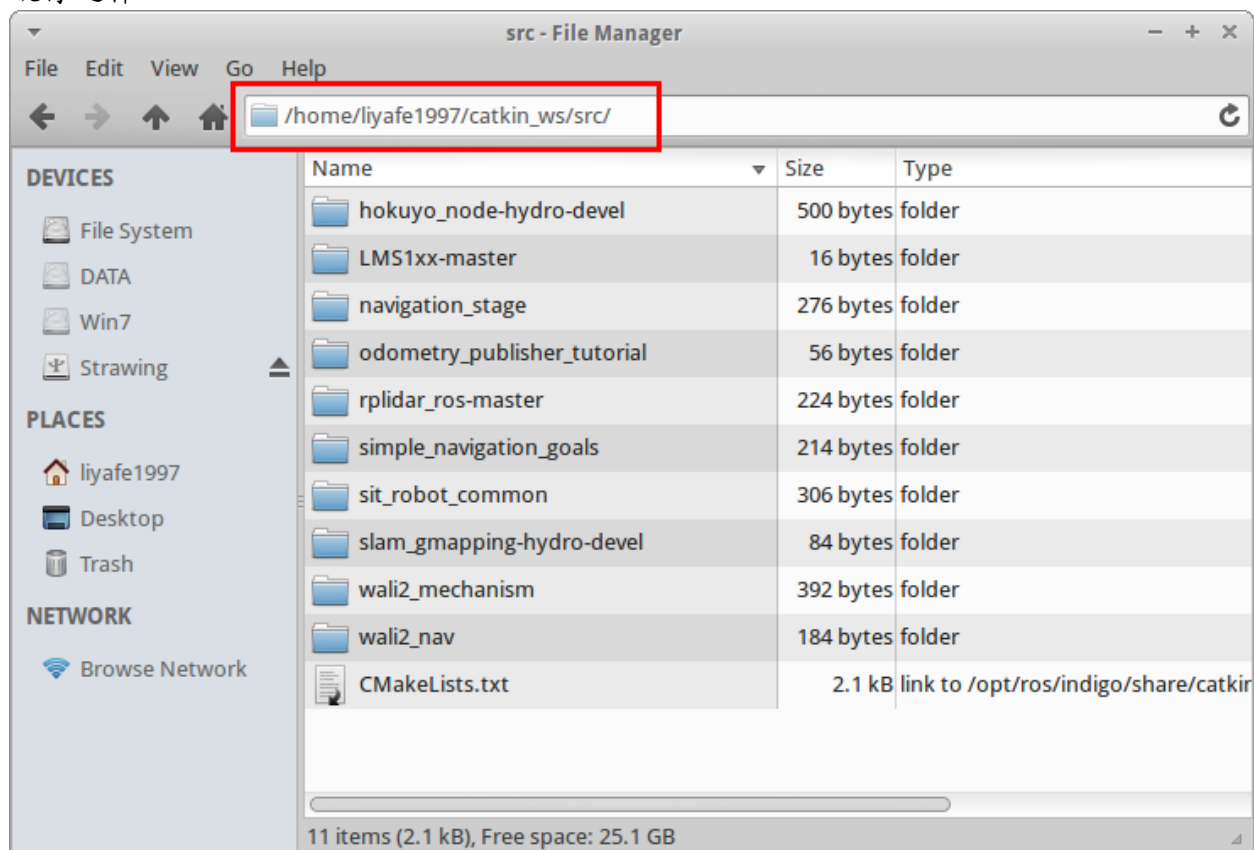
```
echo "source /opt/ros/indigo/setup.bash" >> ~/.bashrc
```

然后ros就装好了。接下来就是编译我们的包。

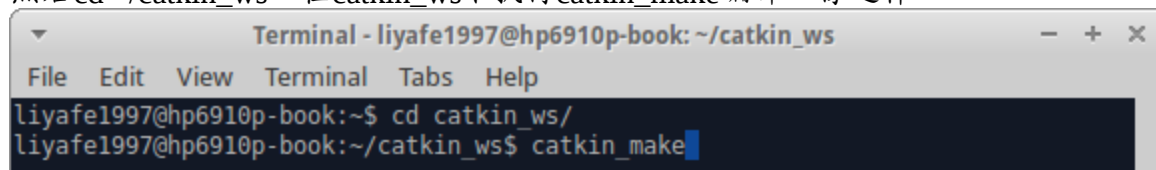
首先在你的home目录（~）下创建一个catkin\_ws目录

把src（源码目录）放里面。即所有源码放在~/catkin\_ws/src

就像这样：



然后cd ~/catkin\_ws。在catkin\_ws下执行catkin\_make编译，像这样：



编译过程中呢会少很多包，可以根据错误提示安装ros-indigo-xxxx（找不到什么就装什么）。我大概总结一下需要安装的包。根据实际情况来。

```
sudo apt-get install ros-indigo-people ros-indigo-ecl-threads ros-indigo-openslam-gmapping ros-indigo-move-base ros-indigo-move-base-msgs
```

编译好以后把source /home/liyafe1997/catkin\_ws/devel/setup.bash加到~/.bashrc里面，这样可以让bash索引我们的包。（道理同上面ros安装第8步）

然后就好了，跑gmapping可以

```
roslaunch wali2_nav move_base_gmapping.launch
```

其它的可以通过打tab来找wali2\_开头的东西。

别忘了再装上一个叫ros-indigo-map-server的包，不然无法保存地图。

```
sudo apt-get install ros-indigo-map-server
```