

ROS的最简单安装——鱼香一键安装

爱尔兰的楠小楠 于 2023-12-29 01:31:04 发布



GitCode 开源社区 文章已被社区收录

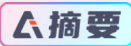
加入社区



旋翼无人机开发 专栏收录该内容

9 订阅 4 篇文章

订阅专栏



本文详细介绍了如何在Ubuntu系统上使用小鱼大佬的一键配置工具快速安装ROS，包括更换系统源、安装ROS、配置rosdep，以及更新系统环境，简化了初学者的环境搭建过程。

摘要由CSDN通过智能技术生成

引言

对于初学者来说，最难的关卡莫非是 **开发环境** 的搭建，特别是在 **Ubuntu** 系统上ROS系统安装时后出现的各种报错以及失败，本篇博客讲述了ROS系统的一键安装过程，适用于18.04及以后的 **Ubuntu系统** 版本，大大缩减了初学者搭建ROS环境的时间。

一、小鱼的大佬的一键配置

打开ubuntu终端，输入：

```
wget http://fishros.com/install -O fishros && . fishros
```

内容来源：csdn.net
作者昵称：爱尔兰的楠小楠
原文链接：https://blog.csdn.net/m0_73745340/article/details/135281023
作者主页：https://blog.csdn.net/m0_73745340

然后会出现以下界面：

```
RUN Choose Task:[请输入括号内的数字]
---众多工具，等君来用---
ROS相关：
[1]:一键安装(推荐):ROS(支持ROS/ROS2,树莓派Jetson)
[4]:一键配置:ROS环境(快速更新ROS环境设置,自动生成环境选择)
[3]:一键安装:rosdep(小鱼的rosdep,又快又好用)
[9]:一键安装:Cartographer(内测版易失败)
[11]:一键安装:ROS Docker版(支持所有版本ROS/ROS2)

常用软件：
[2]:一键安装:github桌面版(小鱼常用的github客户端)
[6]:一键安装:NodeJS环境
[7]:一键安装:VsCode开发工具
[8]:一键安装:Docker
[10]:一键安装:微信(可以在Linux上使用的微信)
[12]:一键安装:PlatformIO MicroROS开发环境(支持Fishbot)
[14]:一键安装:科学上网代理工具
[15]:一键安装:QQ for Linux

配置工具：
[5]:一键配置:系统源(更换系统源,支持全版本Ubuntu系统)
[13]:一键配置:python国内源

[0]:quit

请输入[]内的数字以选择:■
```

CSDN @爱尔兰的楠小楠

接着，输入数字5，回车，一键配置系统源

内容来源：csdn.net

作者昵称：爱尔兰的楠小楠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_73745340/article/details/135281023

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_73745340

```
2023-12-29 01:08:42 (5.91 MB/s) - 已保存 “/tmp/fishinstall/tools/tool_config_sys  
tem_source.py” [7708/7708])  
  
--2023-12-29 01:08:42-- http://fishros.com/install/install1s/tools/tool_install  
_ros.py  
正在解析主机 fishros.com (fishros.com)... 139.9.131.171  
正在连接 fishros.com (fishros.com)|139.9.131.171|:80... 已连接。  
已发出 HTTP 请求，正在等待回应... 200 OK  
长度: 19468 (19K) [application/octet-stream]  
正在保存至: “/tmp/fishinstall/tools/tool_install_ros.py”  
  
/tmp/fishinstall/to 100%[=====>] 19.01K --.-KB/s 用时 0.06s  
  
2023-12-29 01:08:42 (312 KB/s) - 已保存 “/tmp/fishinstall/tools/tool_install_ros  
.py” [19468/19468])  
  
欢迎使用一键更换系统源,本工具由作者小鱼提供  
欢迎使用一键换源工具,本工具由[鱼香ROS]小鱼贡献..  
RUN Choose Task:[请输入括号内的数字]  
请选择换源方式,如果不知道选什么请选2  
[1]:仅更换系统源  
[2]:更换系统源并清理第三方源  
[0]:quit  
请输入[]内的数字以选择:█
```

CSDN @爱尔兰的楠小楠

输入数字2，回车，更换系统源并清理第三方源

```
RUN Choose Task:[请输入括号内的数字]  
请问是否添加ROS和ROS2源?  
[1]:添加ROS/ROS2源  
[2]:不添加ROS/ROS2源  
[0]:quit  
请输入[]内的数字以选择:█
```

CSDN @爱尔兰的楠小楠

输入数字1，回车，添加ROS/ROS2源

到这里，系统源就更换并且添加完毕了，有些出现的安装不成功有部分原因就是没有更换系统源。

二、一键安装

打开ubuntu终端，输入：

内容来源：csdn.net

作者昵称：爱尔兰的楠小楠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_73745340/article/details/135281023

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_73745340

```
wget http://fishros.com/install -O fishros && . fishros
```

然后我们输入 **1** 一键安装 -> 不更换源安装 -> 选择你ubuntu版本对应的ros版本 -> 进行安装

安装完成后新建一个终端，打开输入

```
roscore
```

终端完成后 会显示 [/rosout], 这样成功了一半

再新建第二个终端，输入

```
roslaunch turtlesim turtlesim_node
```

它会打开一个屏幕的小乌龟在中间，成功了

再建第三个终端，输入：

```
roslaunch turtlesim turtle_teleop_key
```

鼠标要在第三个终端，就可以通过按下键盘的 ↑ ↓ ← → 键来对小海龟进行控制了。

安装完成

三、配置rosdep

打开ubuntu终端，输入：

```
wget http://fishros.com/install -O fishros && . fishros
```

再输入 **3** 就一键配置了

注意，如果出现了“输入以下XXX指令完成更新”就按照终端中出现的指令进行更新即可。

内容来源：csdn.net

作者昵称：爱尔兰的楠小楠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_73745340/article/details/135281023

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_73745340

完成

四、更新系统环境

这里我们还是用小鱼的大佬的 一键配置

打开ubuntu终端，输入：

```
wget http://fishros.com/install -O fishros && . fishros
```

再输入 **4** 就一键配置了

完成

到这里，我们的ROS安装完成了，是不是大大缩减了搭建ROS环境的时间呢。

内容来源：[csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_73745340)

作者昵称：爱尔兰的楠小楠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_73745340/article/details/135281023

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_73745340