

高翔视觉SLAM十四讲（第二版）各种软件、库安装的以及报错解决方法

摆烂女侠 已于 2022-07-17 16:05:10 修改

目录

前言

系统版本

下载高翔视觉SLAM十四讲第二版的源代码

一、安装 Vim

二、安装 g++

三、安装 KDevelop 以及汉化

1.安装

2.汉化

四、安装 Eigen 库

五、安装 Pangolin 库

六、安装 Sophus 库

七、安装 OpenCV 库

1.安装依赖项

2.下载 OpenCV 源码

八、安装 Ceres 库

九、安装 g2o 库

十、安装 Meshlab 软件

十一、安装 DBoW 库

十二、安装一个依赖项

十三、安装 PCL 库

十四、安装 octomap 库

十五、安装gflags

十六、安装glog

1.下载源码

2.安装依赖项

3.编译 安装

报错

继续执行 3.编译 安装

内容来源：[csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

前言

自己不小心把Ununtu系统搞崩了，只好重装Ununtu系统，写一篇博客记录一下高翔 [视觉SLAM十四讲](#)（第二版）各种库的安装以及报错解决方法。本篇博客写于2022年4月7日，安装顺序按照在书中出现的顺序。下面每个库都会介绍在书中出现的地方，以及库的来源。下面安装的依赖项，如果书上有都是来源于书上，如果书上版本低了，则做出了相应的改动；如果书上没有则来自于其他博客。

系统版本

Ununtu18.04

下载高翔视觉SLAM十四讲第二版的源代码

有些小型的库存放在 **slambook2/3rdparty** 文件夹中，源码下载地址，<https://github.com/gaoxiang12/slambook2>。注意，**后面有个2**才是第二版的源码，没有2的是第一版的源码。

打开终端输入

```
git clone http://github.com/gaoxiang12/slambook2
```

下载后可能发现 **slambook2/3rdparty** 中**Pangolin**、**Sophus** 等文件夹是空的

[参考此篇博客](#)


原来是书中高翔的3rdparty里的**Pangolin** 等库就是链接的别人的库，在网页端能点开，但是下载的时候，由于这些库是链接的，所以没法正常下载。解决方法，手动点进去下载。例如：

内容来源：csdn.net

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964


 Search or jump to... Pull requests Issues Marketplace Explore

stevenlovegrove / Pangolin Public

Watch 56 Fork 701 Star 1.6k

<> Code Issues 36 Pull requests 8 Actions Projects Wiki Security Insights

1ec721d59f 10 branches 4 tags Go to file Code

 NikolausDemmel and stevenlovegrove Fix min/max values for Attach wi... ✓ 1ec721d on 22 Jul 2018 1,638 commits

CMakeModules	added support for librealsense2	4 years ago
examples	Remove some defunct code.	4 years ago
external	Fix issue #353	4 years ago
include/pangolin	Fix min/max values for Attach with log scale.	4 years ago
pyexamples	updated pango python binding	4 years ago
src	added support for librealsense2	4 years ago
test	RAII Safe Packet reading.	5 years ago
tools	Write "device_properties" to src.info["device"].	4 years ago
.clang-format	fix clang format	5 years ago
.gitignore	Update gitignore.	5 years ago
.gitmodules	Add pybind11 python bindings	4 years ago

https://github.com/stevenlovegrove/Pangolin/issues

About

Pangolin is a lightweight portable rapid development library for managing OpenGL display / interaction and abstracting video input.

Readme MIT License 1.6k stars 56 watching 701 forks

Releases 1

v0.6 Latest on 22 Apr 2021

Packages

No packages published

CSDN @m0_60355964

一、安装 Vim

出现在P9(第 1 讲)

打开终端输入

```
sudo apt install vim
```

内容来源: csdn.net

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

二、安装 g++

出现在P30(第 2 讲)

打开终端输入

```
sudo apt-get install g++
```

三、安装 KDevelop 以及 汉化^Q

[参考此篇博客](#)

出现在P35(第 2 讲)

1.安装

安装有两种方法

1.软件中心安装

打开 **Ubuntu软件中心 -> 开发工具 -> 按照名称排序 -> KDevelop -> 安装**

内容来源：csdn.net

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

Gazebo

★★★★★

Geany

★★★★★

GerbView

★★★★★

GGcov

★★★★★

Giggle

★★★★★

Git Cola

★★★★★

Git DAG

★★★★★



gitg

★★★★★



Glade

★★★★★



glogg

★★★★★



gmanedit

★★★★★



GMySQLcc

★★★★★



GNOME Hex E...

★★★★★



GNU Emacs 2...

★★★★★



GNU Emacs 2...

★★★★★



GNU Emacs 2...

★★★★★



GNU Radio Co...

★★★★★



GNUSim8085

★★★★★



Gtranslator

★★★★★



HDFCompass

★★★★★



Heaptrack

★★★★★



Hierarchy Vie...

★★★★★



Icemon

★★★★★



Icon Browser

★★★★★



KAppTemplate

★★★★★



KCachegrind

★★★★★



kdesvn

★★★★★



KDevelop

★★★★★



KDevelop (选...

★★★★★



KDiff3

★★★★★



Kexi

★★★★★



KiCad

★★★★★



KImageMapE...

★★★★★



Kompare

★★★★★



KUIViewer

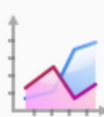
★★★★★



LimeSuite GUI



Lokalize



Massif-Visuali...



MATLAB



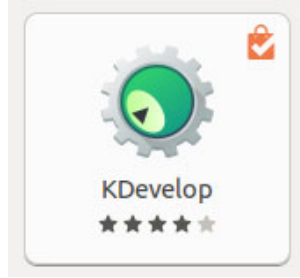
Mausographer



MCU 8051 IDE



Meld



2.命令行安装

打开终端输入

```
sudo apt-get install kdevelop
```

2.汉化

不需要自己下载汉化包，Kdevelop安装后，打开终端输入

```
aptitude search kdevelop
```

可能会提示未安装 aptitude ，则自己安装一下，打开终端输入

```
sudo apt-get install aptitude
```

然后再次打开终端输入

```
aptitude search kdevelop
```

弹出如下内容

内容来源：[csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021: ~
文件(F) 编辑(E) 查看(V) 搜索(S) 终端(T) 帮助(H)
d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021:~$ aptitude search kdevelop
i kdevelop - integrated development environment for C/C
p kdevelop:i386 - integrated development environment for C/C
i A kdevelop-data - data files for the KDevelop IDE
p kdevelop-dev - development files for the KDevelop IDE
p kdevelop-dev:i386 - development files for the KDevelop IDE
i kdevelop-l10n - localization files for the KDevelop IDE
p kdevelop-pg-qt - LL(1) parser generator based on Qt
p kdevelop-pg-qt:i386 - LL(1) parser generator based on Qt
p kdevelop-php - PHP plugin for KDevelop
p kdevelop-php:i386 - PHP plugin for KDevelop
p kdevelop-php-docs - transitional package for kdevelop-php
p kdevelop-php-docs-l10n - transitional package for kdevelop-php-l10n
p kdevelop-php-l10n - localization files for KDevelop PHP plugin
p kdevelop-python - Python 3 plugin for KDevelop
p kdevelop-python:i386 - Python 3 plugin for KDevelop
p kdevelop-python-data - Python 3 plugin for KDevelop - data files
p kdevelop-python-l10n - localization files for KDevelop Python 3 p
i A kdevelop52-libs - shared libraries for the KDevelop platform
p kdevelop52-libs:i386 - shared libraries for the KDevelop platform
p plasma-kdevelop - KDevelop plugins for Plasma
p plasma-kdevelop:i386 - KDevelop plugins for Plasma
d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021:~$
```

CSDN @m0_60355964

选择中间的 kdevelop-l10n 进行安装，在终端里输入

```
sudo apt-get install kdevelop-l10n
```

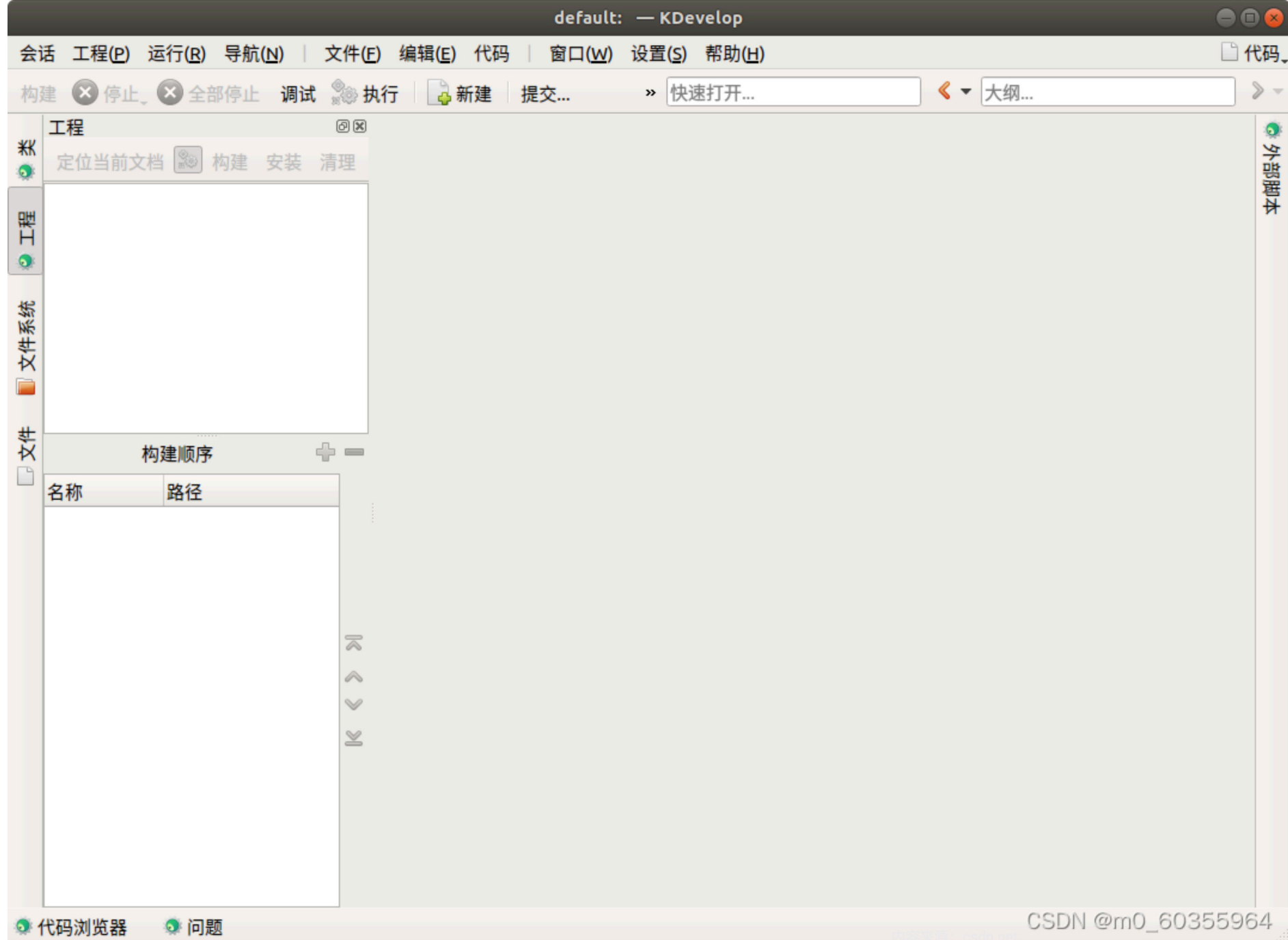
此时，启动软件就是汉化后的了

内容来源: csdn.net

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964



作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124010672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

四、安装 Eigen 库

[Eigen官方主页](#)

出现在P47(第 3 讲)

打开终端输入

```
sudo apt-get install libeigen3-dev
```

五、安装 Pangolin 库

出现在P66(第 3 讲)

~~slambook2/3rdparty~~ 文件夹中 ~~Pangolin~~ 库安装失败（之前的安装命令错了导致安装失败，只用了 [cmake](#) .. ）

[参考此篇博客](#)

1.安装git工具

```
sudo apt-get install git
```

2.安装依赖项

```
sudo apt-get install libglew-dev
```

```
sudo apt-get install libboost-dev
```

```
sudo apt-get install libboost-thread-dev
```

内容来源：csdn.net
作者昵称：摆烂女侠
原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672
作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
sudo apt-get install libboost-filesystem-dev
```

3. 下载源码

我下载到了 **slambook2/3rdparty/** 文件夹下

切换到 **slambook2/3rdparty/** 文件夹下，打开终端输入

```
git clone https://github.com/stevenlovegrove/Pangolin.git
```

(从源码下载安装，给后续调试 ORB-SLAM2 挖了一个坑，源码下载的 pangolin 版本为0.6，而调试 ORB-SLAM2 pangolin 版本要求为0.5)

3. 切换到 **slambook2/3rdparty** 文件夹下

4. 编译安装

```
cd Pangolin
```

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake -DCPP11_NO_BOOST=1 ..
```

```
make -j4
```

```
sudo make install
```

六、安装 Sophus 库

内容来源：[csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

[Sophus in github](#)

出现在P87(第 4 讲)

切换到 **slambook2/3rdparty/Sophus** 文件夹下，打开终端输入

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

```
make
```

```
sudo make install
```

七、安装 **OpenCV** 库

[OpenCV官网](#)

出现在P108(第 5 讲)

书上安装的3.1.0我安装失败了，安装的3.4.15版本。

1.安装依赖项

打开终端输入

```
sudo apt-get install build-essential
```

```
sudo apt-get install libgtk2.0-dev
```

内容来源：[csdn.net](#)

作者昵称：[摆烂女侠](#)

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
sudo apt-get install libvtk6-dev
```

```
sudo apt-get install libjpeg-dev
```

```
sudo apt-get install libtiff5-dev
```

```
sudo apt-get install libjasper-dev
```

此处报错

```
errorE: unable to locate libjasper-dev
```

[参考此篇博客](#)

打开终端输入

```
sudo add-apt-repository "deb http://security.ubuntu.com/ubuntu xenial-security main"
```

```
sudo apt update
```

```
sudo apt install libjasper1 libjasper-dev
```

成功的解决了问题，其中libjasper1是libjasper-dev的依赖包

下面继续安装依赖项，打开终端输入

内容来源：[csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称：[摆烂女侠](#)

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

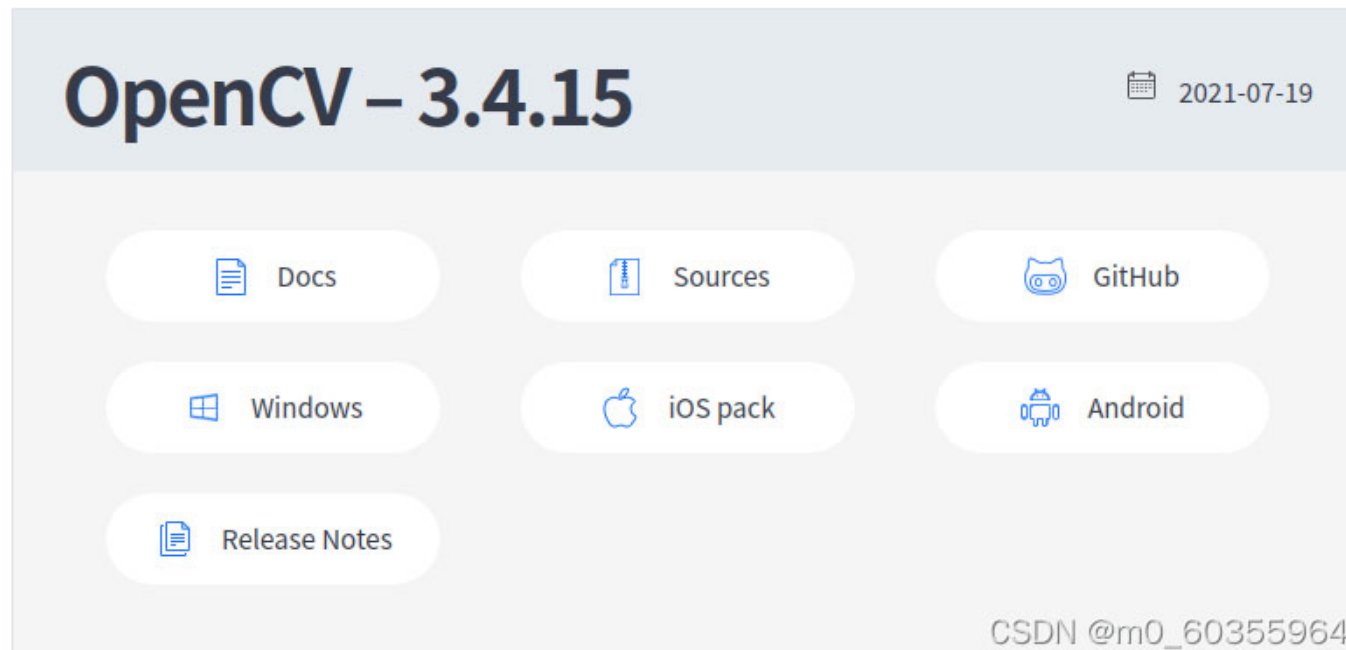
作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
sudo apt-get install libopenexr-dev
```

```
sudo apt-get install libtbb-dev
```

2. 下载 OpenCV 源码

1. 下载链接 <https://opencv.org/releases/>



我下载的是 **OpenCV-3.4.15**，点击 **Sources** 进行下载，得到 **opencv-3.4.15.zip** 压缩文件

2. 解压

打开 opencv-3.4.15.zip 所在的文件夹，打开终端输入

```
unzip opencv-3.4.15.zip
```

解压成功得到 **opencv-3.4.15** 文件夹，将它放到合适的地方，我这里放在了 **slambook2/3rdparty/** 下

内容来源: csdn.net

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

3.编译 安装

```
cd opencv-3.4.15
```

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

```
make -j4
```

```
sudo make install
```

八、安装 Ceres 库

[Ceres官网](#) [Ceres in github](#)

出现在P137(第 6 讲)

1.安装依赖项

打开终端输入

```
sudo apt-get install liblapack-dev
```

```
sudo apt-get install libsuitesparse-dev
```

```
sudo apt-get install libcxsparse3
```

内容来源: [csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
sudo apt-get install libgflags-dev
```

```
sudo apt-get install libgoogle-glog-dev
```

```
sudo apt-get install libgtest-dev
```

2.编译 安装

切换到 **slambook2/3rdparty/ceres-solver** 文件夹下，打开终端输入

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

```
make -j4
```

```
sudo make install
```

九、安装 g2o 库

[G2O in github](#)

出现在P142(第 6 讲)

1.安装依赖项

打开终端输入

内容来源：[csdn.net](#)

作者昵称：[摆烂女侠](#)

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
sudo apt-get install qt5-qmake
```

```
sudo apt-get install qt5-default
```

```
sudo apt-get install libqglviewer-dev-qt5
```

```
sudo apt-get install libsuitesparse-dev
```

```
sudo apt-get install libcxsparse3
```

```
sudo apt-get install libcholmod3
```

2.编译 安装

切换到 **slambook2/3rdparty/g2o** 文件夹下，打开终端输入

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

```
make -j4
```

```
sudo make install
```

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

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

十、安装 Meshlab 软件

[参考此篇博客](#)

出现在P253(第 9 讲)

有两种安装方法

1.命令行安装

打开终端输入

```
sudo add-apt-repository ppa:zarquon42/meshlab
```

```
sudo apt-get install meshlab
```

2.软件中心安装

打开 **Ubuntu软件中心** -> **图像与摄影** -> **按照名称排序** -> **MeshLab** -> **安装**

内容来源：[csdn.net](#)

作者昵称：[摆烂女侠](#)

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964



Inkscape
★★★★★



Karbon
★★★★★



KColorChooser
★★★★★



KolourPaint
★★★★★



KPhotoAlbum
★★★★★



Krita
★★★★★



KRuler
★★★★★



LeoCAD
★★★★★



LibreCAD
★★★★★



LibreOffice D...
★★★★★



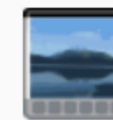
Lios
★★★★★



LRF Viewer
★★★★★



Luminance HDR
★★★★★



LXImage
★★★★★



Mandelbulber
★★★★★



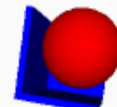
MATE之眼图...
★★★★★



MeshLab
★★★★★



Mirage
★★★★★



Misfit Model 3D
★★★★★



mtPaint gap...
★★★★★



MyPaint
★★★★★



Ngraph
★★★★★



Nomacs
★★★★★



Okular
★★★★★



Open in RAW ...
★★★★★



OpenOriente...
★★★★★



Pencil2D
★★★★★



Peruse
★★★★★



Peruse
★★★★★



PhotoCollage
★★★★★



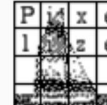
PhotoPrint
★★★★★



PikoPixel
★★★★★



Pinta
★★★★★



Pixelize
★★★★★

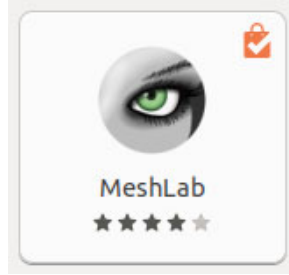


Plater
★★★★★

内容来源: csdn.net
作者昵称: 标签: 左使

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/127011672
作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

CSDN @m0_60355964



十一、安装 DBoW 库

出现在P293(第 11 讲)

切换到 **slambook2/3rdparty/DBoW3** 文件夹下，打开终端输入

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

```
make -j4
```

```
sudo make install
```

十二、安装一个依赖项

出现在P315(第 12 讲)

执行12.3实践报错

```
Failed to load module "canberra-gtk-module"
```

内容来源: [csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

[参考此篇博客](#)

解决方法：安装一个依赖项

打开终端输入

```
sudo apt-get install libcanberra-gtk-module
```

十三、安装 PCL 库

[PCL官网](#)

出现在P331(第 12 讲)

打开终端输入

```
sudo apt-get install libpcl-dev
```

```
sudo apt-get install pcl-tools
```

十四、安装 octomap 库

出现在P338(第 12 讲)

打开终端输入

```
sudo apt-get install liboctomap-dev
```

```
sudo apt-get install octovis
```

内容来源: [csdn.net](#)

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

在第 13 讲 实践：设计 SLAM 系统中还需要安装 [gflags](#) [glog](#), [gtest](#) 这3个包。 [参考此篇博客](#)

十五、安装gflags

采用源码安装的方式

1.下载源码

我将这个包下载到 **slambook2/3rdparty/** 文件夹下

打开终端输入

```
git clone https://ghproxy.com/https://github.com/gflags/gflags.git gflags_stable
```

2.编译 安装

```
cd gflags_stable
```

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake .. -DGFLAGS_NAMESPACE=google -DCMAKE_CXX_FLAGS=-fPIC ..
```

注：之后使用了 `cmake .. -DCMAKE_CXX_FLAGS=-fPIC` 命令重装了此库

```
make
```

```
sudo make install
```

十六、安装glog

内容来源：csdn.net

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

采用源码安装的方式

1.下载源码

我将这个包下载到 **slambook2/3rdparty/** 文件夹下

打开终端输入

```
git clone https://ghproxy.com/https://github.com/google/glog
```

2.安装依赖项

```
sudo apt-get install autoconf automake libtool
```

3.编译 安装

```
cd glog
```

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

报错

```
CMake 3.8 or higher is required. You are running version 3.5.1
```

需下载cmake更高版本进行安装，[参考此篇博客](#)

1.查看当前版本

打开终端输入

内容来源：csdn.net
作者昵称：摆烂女侠
原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672
作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
cmake --version
```

2.卸载cmake（安装ros时可跳过）

```
sudo apt remove cmake
```

注：在此步骤中，如果安装了ros系统，提示会卸载许多与ros相关的cmake文件，可能会导致ros无法使用，所以跳过此步。

3.下载cmake

下载更高版本cmake，[cmake官网地址](#)。我下载的是 **cmake-3.21.6.tar.gz**。（写此篇博客时 **cmake-3.21.6.tar.gz** 已经不在首页了）

内容来源：csdn.net

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

Get the Software

You can either download binaries or source code archives for the [latest stable](#) or [previous](#) release or access the [current development](#) (aka nightly) distribution through Git. This software may not be exported in violation of any U.S. export laws or regulations. For more information regarding Export Control matters please go to <https://www.kitware.com/legal>.

Training

CMake training covers how to efficiently write CMake scripts for small to larger projects along with best practices. [For more information visit the training page](#). Our next CMake Training Course is April 25-26. [Register Now](#).

[Join the mailing list](#)
[CMake success stories](#)
[Attend a training course](#)
[Buy the book](#)
[Purchase support](#)

Latest Release (3.23.0)

The release was packaged with CPack which is included as part of the release. The .sh files are self extracting gzipped tar files. To install a .sh file, run it with /bin/sh and follow the directions. The OS-machine.tar.gz files are gzipped tar files of the install tree. The OS-machine.tar.Z files are compressed tar files of the install tree. The tar file distributions can be untared in any directory. They are prefixed by the version of CMake. For example, the linux-x86_64 tar file is all under the directory cmake-linux-x86_64. This prefix can be removed as long as the share, bin, man and doc directories are moved relative to each other. To build the source distributions, unpack them with zip or tar and follow the instructions in README.rst at the top of the source tree. See also the [CMake 3.23 Release Notes](#).

Source distributions:

Platform	Files
Unix/Linux Source (has \n line feeds)	cmake-3.23.0.tar.gz
Windows Source (has \r\n line feeds)	cmake-3.23.0.zip

Binary distributions:

Platform	Files
----------	-------

CSDN @m0_60355964

内容来源: csdn.net

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

4.安装cmake

(1)将 **cmake-3.21.6.tar.gz** 解压

在 **cmake-3.21.6.tar.gz** 文件夹下打开终端输入

```
tar -zxvf cmake-3.21.6.tar.gz
```

注：该命令为解压 **.tar.gz** 文件的命令，详见 [这篇博客](#)

我将解压后的 **cmake-3.21.6** 文件夹放到了 **slambook2/3rdparty/** 文件夹下

(2)将原来版本的cmake执行文件删除

打开终端输入

```
cd /usr/bin/
```

```
sudo rm cmake
```

(3)安装 **cmake-3.21.6**

切换到 **slambook2/3rdparty/cmake-3.21.6** 文件夹下，打开终端输入

```
./configure
```

```
make
```

```
sudo make install
```

5.再次查看当前版本

打开终端输入

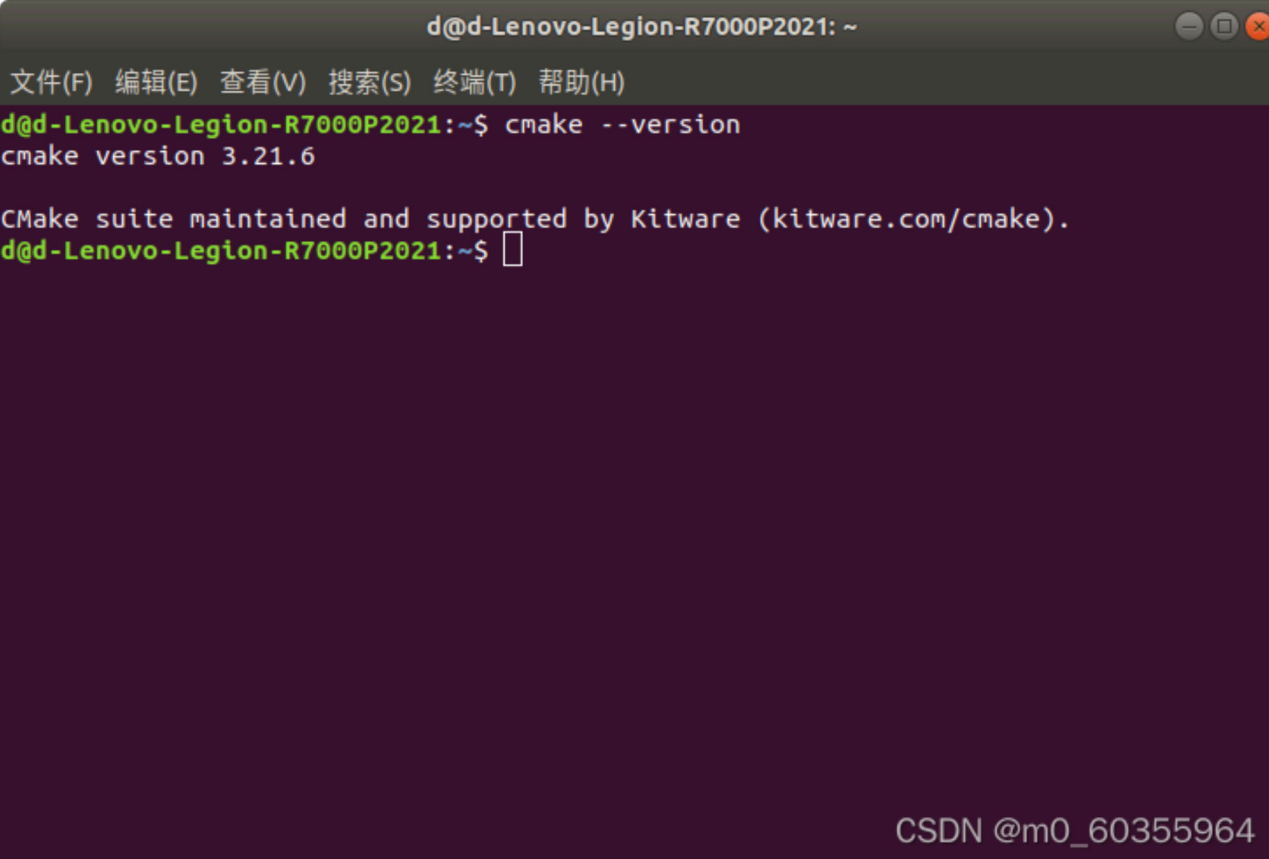
内容来源：csdn.net

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
cmake --version
```

A terminal window titled "d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021: ~" with a menu bar containing "文件(F)", "编辑(E)", "查看(V)", "搜索(S)", "终端(T)", and "帮助(H)". The terminal shows the command "cmake --version" being executed, resulting in "cmake version 3.21.6". Below this, a message states "CMake suite maintained and supported by Kitware (kitware.com/cmake)." followed by a new prompt "d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021:~\$". The bottom right corner of the terminal displays "CSDN @m0_60355964".

```
d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021: ~
文件(F) 编辑(E) 查看(V) 搜索(S) 终端(T) 帮助(H)
d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021:~$ cmake --version
cmake version 3.21.6

CMake suite maintained and supported by Kitware (kitware.com/cmake).
d@d-Lenovo-Legion-R7000P2021:~$
```

安装成功

继续执行 3.编译 安装

切换到 `slambook2/3rdparty/glog/build` 文件夹下，打开终端输入

```
cmake ..
```

```
make
```

内容来源: [csdn.net](https://blog.csdn.net/m0_60355964)

作者昵称: 摆烂女侠

原文链接: https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页: https://blog.csdn.net/m0_60355964

```
sudo make install
```

十七、安装gtest

切换到 **slambook2/3rdparty/googletest** 文件夹下，打开终端输入

```
mkdir build && cd build
```

```
cmake ..
```

```
make
```

```
sudo make install
```

 **文章知识点与官方知识档案匹配，可进一步学习相关知识**

CS入门技能树 > Linux入门 > 在线安装软件 43286 人正在系统学习中

内容来源：csdn.net

作者昵称：摆烂女侠

原文链接：https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/124018672

作者主页：https://blog.csdn.net/m0_60355964