Commander 机器人软件架构

FastRTPS 及 fastrtpsgen 工具的安装

1. 安装外部依赖

FastRTPS 在使用的过程中,提供了一个工具 fastrtpsgen 对 IDL 文件进行解析,生成对应的序列化的数据格式源文件及.h 文件。如果需要使用 fastrtpsgen 工具,则需要安装 Java和 Gradle。

Java,根据 FastRTPS 的版本不同有不同版本的要求,如果 FastRTPS 安装 1.7.1 版本, Java 需要安装 8.0 及以上版本,本文以 jdk8.0.211 为例说明。

Gradle, 目前最新版本是 5.4.1, 安装最新版即可。

(1) 安装 Java

参考官网安装信息:

https://docs.oracle.com/javase/8/docs/technotes/guides/install/linux_jdk.html#

BJFJJEFG

- i. 下载安装文件, 从
- ii. https://www.oracle.com/technetwork/java/javase/downloads/jdk8-downloads-2133151.html 下载文件 jdk-8u211-linux-x64.tar.gz;
- iii. 解压安装,把上述文件放置在需要安装的位置,然后解压即可。;
- iv. 设置 PATH 环境变量,例如,我将 JDK 安装在了/opt/jdk 目录,则需要将 PATH 设置为/opt/jdk/jdk1.8.0_211/bin
- v. 测试是否安装成功,命令行: java –version,如果输出类似如下内容则安装成功:

java version "1.8.0_211"

Java(TM) SE Runtime Environment (build 1.8.0_211-b12)

Java HotSpot(TM) 64-Bit Server VM (build 25.211-b12, mixed mode)

(2) 安装 Gradle

参考官网安装信息: https://gradle.org/install/

i. 下载源文件,从地址

https://gradle.org/next-steps/?version=5.4.1&format=bin

下载文件 gradle-5.4.1-bin.zip;

- ii. 解压安装,将文件拷贝至想要安装的位置,unzip解压;
- iii. 设置环境变量,需要在 PATH 环境变量中增加安装路径,例如,我的安装位置是/opt/gradle,则需要增加/opt/gradle/gradle-5.4.1/bin。
- iv. 测试安装是否成功,命令行命令 gradle -v, 如果输出版本号则安装成功。
- 2. 安装 FastRTPS 和 fastrtpsgen

参考官网资料:

https://eprosima-fast-rtps.readthedocs.io/en/latest/binaries.html

此外,安装过程可以参考解压后根目录下的 README.txt 文档

- i. 从官网下载 eProsima_FastRTPS-1.7.1-Linux.tar.gz 文件;
- ii. 解压文件;
- iii. 安装 FastCDR 类库,FastCDR 类库是 fastrtpsgen 运行的基础,需要首先安装。解压后进入 requiredcomponents/eProsima_FastCDR-1.0.8-Linux 目录下, 依次执行以下命令即可:

./configure --libdir=/usr/lib

make

sudo make install

iv. 安装 FastRTPS, 进入 eProsima_FastRTPS-1.7.1-Linux 目录下, 然后依次执行以下命令即可:

./configure --libdir=/usr/lib

make

sudo make install