

ubuntu 双系统装机流程笔记-三川

星期三, 06. 六月 2018 04:59下午

- [ubuntu 双系统装机流程笔记-三川](#)
 - [装ubuntu](#)
 - [准备好启动盘](#)
 - [压缩出空余硬盘](#)
 - [BIOS 修改](#)
 - [正式安装](#)
 - [分区](#)
 - [等待安装](#)
 - [更新 引导grub 选项](#)
 - [更新源](#)
 - [安装aptitude](#)
 - [安装ROS](#)
 - [装常用软件](#)

装ubuntu

准备好启动盘

官网下载，U盘制作。

压缩出空余硬盘

在window系统中的磁盘管理项，找一个空闲大的磁盘，压缩出100G左右的空闲存储空间。关机。

BIOS 修改

插上启动盘，`F2` 进入BIOS，更改 `boot` 顺序，把启动盘的名字放在第一个。然后 `F10` 保存退出

正式安装

重启后进入 Ubuntu试用，点击桌面上的 `install`，选择安装方式为 `其他` 不要选 `与Windows共存`，不然没法改自定义的分区。

分区

然后是分区。分四个区：

- 系统分区 `/` ,类型:逻辑分区,一般为总空间的20~30%;
- 交换分区 `/sweap` , 类型 无, 一般为4G;
- 用户分区 `/home` ,类型:逻辑分区,一般为剩下的全部,越大越好, 60~70%;
- 引导分区 `/boot` ,类型为主分区,>400M, **这个最后再分**;

还有一个重要的一步，**选择引导项**为 `/boot` 分区的硬盘号

等待安装

... waiting

一般不要选择安装中更新，装不装的好还不一定呢，装好了改了源以后再更新才是妥妥的。

...

更新 引导 grub 选项

在终端中，输入

```
sudo update-grub
sudo grub-install /dev/sda
```

这是一个师弟给我说的，这样才能让BIOS引导到新装的系统上。

更新源

在 `系统设置` - `软件与更新` - `下载自` - `其他站点` - 选择最佳服务器；

不要用网上给的，更改源的文件，这样会有一些bug，新Ubuntu已经糅合了国内很多源了。

安装 aptitude

用 `aptitude` 代替 `apt-get` ,听说可以很好的解决版本的依赖问题。

两者的用法一模一样。

安装 ROS

机器人重度玩家，不装 `ros` 要Ubuntu干嘛？

- 添加源：`sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu $(lsb_release -sc) main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'`
- 设置keys: `sudo apt-key adv --keyserver hkp://ha.pool.sks-keyservers.net:80 --recv-key 0xB01FA116`
- 更新安装：`sudo apt-get update`

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

- 初始化

```
sudo rosdep init
rosdep update
```
- 环境配置

```
echo "source /opt/ros/kinetic/setup.bash" >> ~/.bashrc 让bash能找到ROS
source ~/.bashrc 刷新一下
```
- 测试下小乌龟

```
roscore
roslaunch turtlesim turtlesim_node
roslaunch turtlesim turtle_teleop_key
```

装常用软件

本人常用的软件有 `vs code` , `clion` , `有道词典` , `搜狗拼音` , 具体在另一篇文章里

all well done

开始全新的学习之旅吧.....