**JETSON安装ros教程**

环境必须：推荐使用一个纯净的系统、vpn代理节点。

过程：

1. 将安装源添加到source.list

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

1. 添加公钥和更新系统

**sudo apt-key adv --keyserver 'hkp://keyserver.ubuntu.com:80' --recv-key C1CF6E31E6BADE8868B172B4F42ED6FBAB17C654**

**sudo apt update**

1. 安装ROS

**sudo apt install ros-melodic-desktop-full**

上面的命令是把ROS, rqt, rviz, robot-generic libraries, 2D/3D simulators一起安装了，你也可以单独安装

1. 安装必备的依赖

**sudo pip3 install rosdepc**

否则报错：

**ROS rosdep update失败**

1. 初始化ROS

**sudo rosdep init**

**rosdep update**

这一步尽量配备Vpn代理，诸多报错可上网查阅

1. 将ROS配置信息写入环境变量，保证每一个终端启动时，都会自动执行setup.bash

**echo "source /opt/ros/melodic/setup.bash" >> ~/.bashrc**

**source ~/.bashrc**

1. 安装一些依赖包

**sudo apt install python-rosinstall python-rosinstall-generator python-wstool build-essential**

1. 测试一下ROS是否正确安装，输入下面的命令

**Roscore**

安装Realsense驱动

**sudo apt-get install ros-$ROS\_DISTRO-realsense2-camera**

后执行

**roslaunch realsense2\_camera rs\_camera.launch**

切换终端执行

Rviz 可视化。