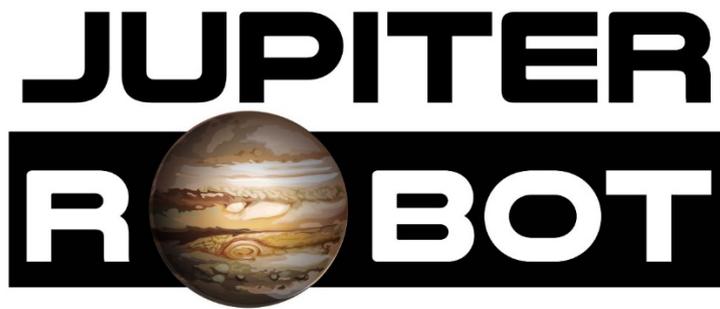


# 木星机器人用户文档



木星机器人版权所有，未经许可，请勿外传！

©2020 Jupiter Robot Technology Co., Ltd. All rights reserved.

木星机器人科技有限公司

技术支持: [support@jupiterobot.com](mailto:support@jupiterobot.com)

# Jupiter20S 更新说明

(2023. 11. 16)

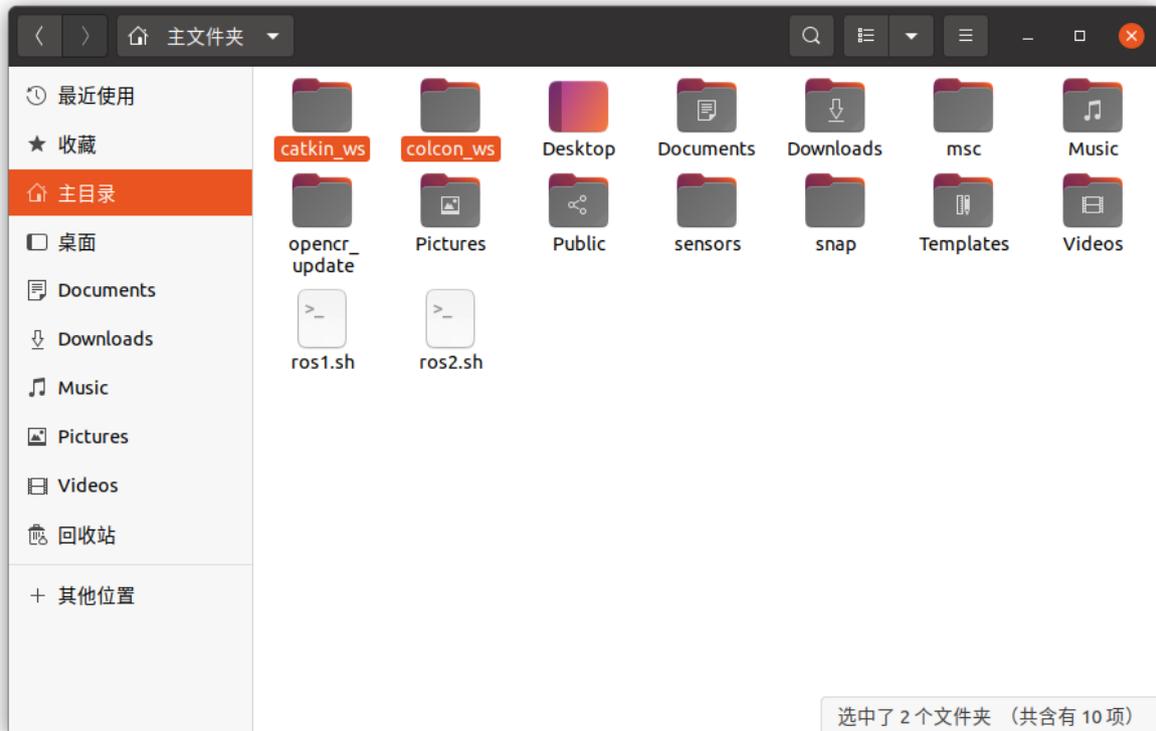


木星机器人科技有限公司

技术支持: [support@jupiterobot.com](mailto:support@jupiterobot.com)

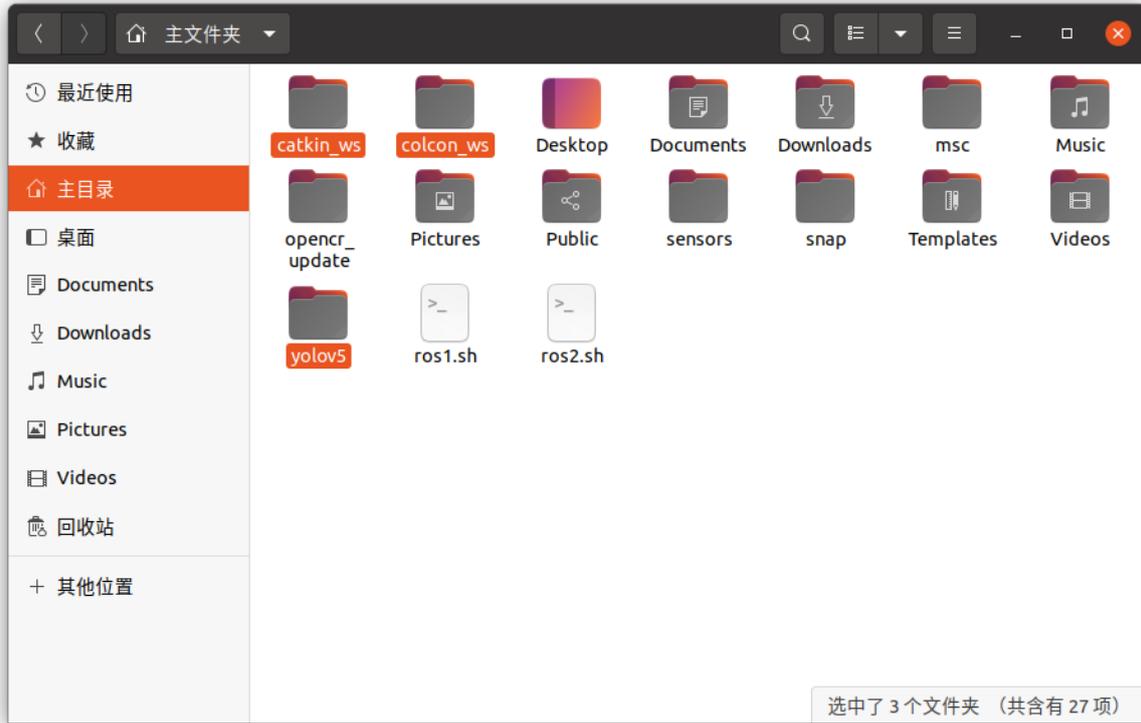
## 一、软件功能更新方法

1. 首先把主目录下的两个工作空间删除到回收站(更新不成功时可以恢复)。



2. 然后将 update 压缩包解压提取到 Downloads 路径下, 把 catkin\_ws、colcon\_ws 及 yolov5 文件夹拷贝到主目录, 如下图所示。





3. 使用以下命令更新系统软件。

```
sudo apt update
```

```
sudo apt upgrade
```

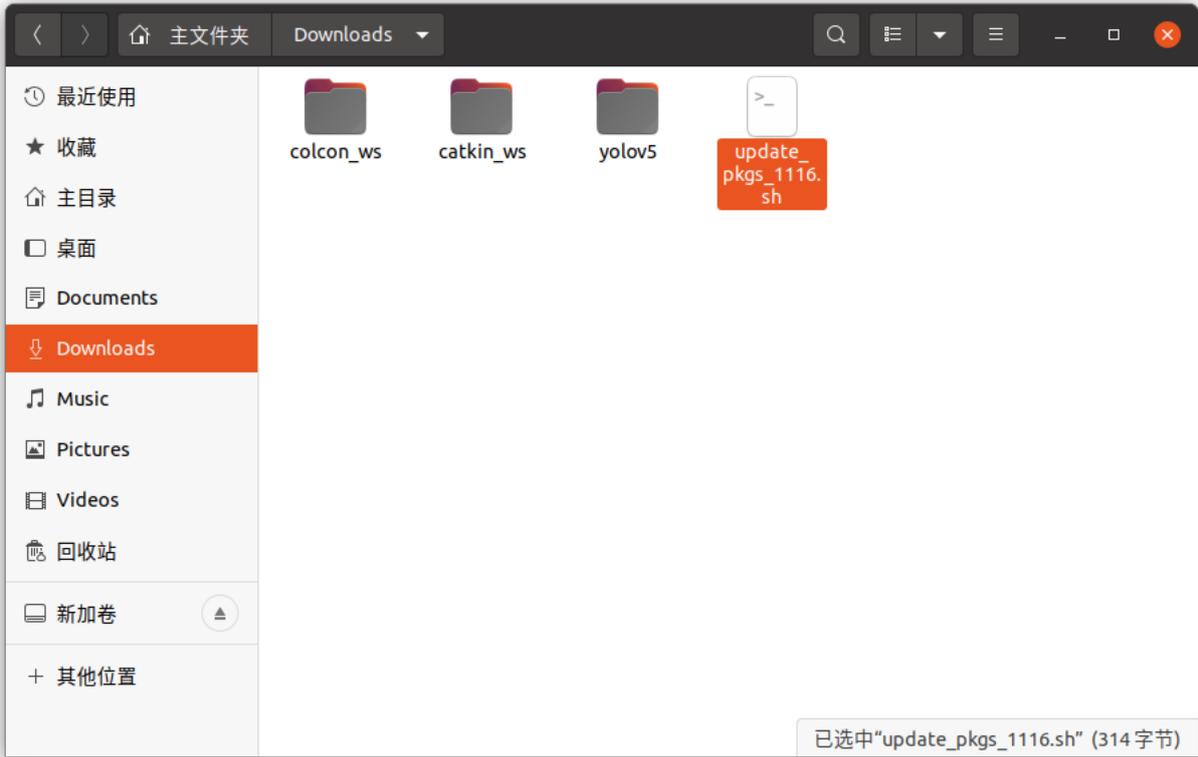
更新需要一点时间，受网络状况影响。

4. 打开新的终端，运行 Downloads 下的脚本安装依赖包和库。

```
cd Downloads/
```

```
./update_pkgs_1116.sh
```

参考下图。



```
mustar@jupiter: ~/Downloads
Hello Ubuntu 20.04 ROS 1.0 or ROS 2.0? 1=noetic 2=foxy
1
noetic
mustar@jupiter:~/Downloads$ ./update_pkgs_1116.sh
[sudo] mustar 的密码： █
```

5. 更新完成后需分别编译两个工作空间。

切换.bashrc 中的 ros 环境注释，切换保存后需打开新的终端。

打开新终端，ROS1 工作空间用以下命令编译：

```
cd catkin_ws/ && catkin_make
```

打开新终端，ROS2 工作空间用以下命令编译：

```
cd colcon_ws/ && colcon_build
```