1.烧写原始镜像

1.1安装 RK USB 驱动

下载 Release_DriverAssistant.zip,解压,然后运行里面的 DriverInstall.exe。

为了所有设备都使用更新的驱动,请先选择"驱动卸载",然后再选择"驱动安装"。

S 瑞芯徵驱动助手	×
驱动安装	驱动卸载

1.2连接设备

- 确保设备连接好电源适配器并处于通电状态。
- 用 Micro USB OTG 线连接好设备和主机。
- 按住设备上的 RECOVERY (恢复)键并保持。
- 短按一下 RRESET (复位)键。
- 大约两秒钟后,松开 RECOVERY 键。
- 注意:如果发现按了 RESET 键后还是没有发现设备,请在保持 RECOVERY 键按下的同时,长按一下 PWRKEY 键,然后才松开 RECOVERY 键。主机应该会提示发现新硬件并配置驱动。打开设备管理器, 会见到新设备"Rockusb Device"出现,如下图。如果没有,则需要返回上一步重新安装驱动。



1.3烧写Ubuntu

- 切换至"升级固件"页。
- 按"固件"按钮,打开要升级的固件文件。升级工具会显示详细的固件信息。
- 按"升级"按钮开始升级。
- 如果升级失败,可以尝试先按"擦除Flash"按钮来擦除 Flash,然后再升级。注意:如果你烧写的固件 laoder版本与原来的机器的不一致,请在升级固件前先执行"擦除Flash"。

🔀 Android开发工	具 v2.35	+	—	\times
下载镜像 升级固 固件 固件版本: 固件:	■件 高級功能 升级 切換 擦涂Flash 4.4.02 Loader版本: 2.17 芯片信息: RK32 E:\share\ros desktop\firefly\Firefly-RK3288_Ubuntul4.04_201611 E:\share\ros desktop\firefly\Firefly-RK3288_Ubuntul4.04_201611 正台设备成功 等待Loader成功 測试设备开始 重启设备成功 等待Loader成功 测试设备开始 更白设备成功 等待Loader成功 测试设备开始 更白设备成功			
	发现一个LOADER设备			

2.安装ROS

ROS安装、交换分区设置、编译可以直接参考树莓派(raspberry pi 3b)安装ROS Kinetic Kame