

Building Pixhawk/PX4 on Mac with Make

Summer撰

This article shows how to build ArduPilot for Pixhawk 2, Pixhawk and PX4 on Mac OS X (version 10.6 onwards) with Make.

1、 Install [Homebrew](#) for Mac OS X

2、 Install xcode and say YES to install Command Line Tools

```
xcode-select --install
```

3、 Install the following packages using brew

```
brew tap PX4/homebrew-px4
brew update
brew install genromfs
brew install gcc-arm-none-eabi
```

4、 Install the latest version of awk using brew (make sure **/usr/local/bin** takes precedence in your path):

```
brew install gawk
```

5、 Install pip and pyserial using the following commands:

```
sudo easy_install pip
sudo pip install pyserial
```

6、 Now create your directory and install all the software:

```
mkdir -p px4
cd px4
git clone https://github.com/PX4/Firmware
cd px4
git submodule update --init --recursive
```

7、 build

```
make all
```

PS: 建议使用VERSION_1.4.1, 最新的版本有问题。下载老版本的使用命令

`git checkout -b`的形式, 这个可以百度查询一下git工具的使用方法。

常用链接：

- 1、 Pixhawk官方网站：<http://www.pixhawk.com>
- 2、 PX4固件的github：<https://github.com/PX4/Firmware>
- 3、 地面站QGC的GitHub：
<https://github.com/mavlink/qgroundcontrol>
- 4、 QGC的使用文档：
https://donlakeflyer.gitbooks.io/qgroundcontrol-user-guide/content/download_and_install.html
- 5、 pixhawk硬件的github：<https://github.com/PX4/Hardware>
- 6、 ardupilot网站：
<http://ardupilot.org/dev/docs/building-px4-with-make-on-mac.html#>
- 7、 PX4官方开发指导文档：<https://dev.px4.io>
该部分已经组织爱好者进行的汉化：<https://px4.osdrone.net>
- 8、 Pixhawk的BootLoader：<https://github.com/PX4/Bootloader>
- 9、 Win/ubuntu平台开发环境的搭建：（有问题可以联系我，blog属于我们团队的）<http://blog.csdn.net/oqqenvy12/article/details/52035127>
- 10、 PX4系统中使用参数的命名含义介绍：
https://pixhawk.org/firmware/parameters#parameter_reference