

使用 rosed 编辑 ROS 中的文件

AI 航 团队

这篇教程将介绍使用 `rqt_console` 和 `rqt_logger_level` 来调试以及使用 `roslaunch` 一次启动许多 `nodes`.如果你使用 ROS `fuerte` 或者更早的版本, `rqt` 不是十分完善, 请查看这篇文章使用基于 `old rxthis page`.

1.使用 rosed

`rosed` 是 `rosbash` 的一部分。利用它可以直接通过 `package` 名来获取到待编辑的文件而无需指定该文件的存储路径了。

使用方法:

```
$ rosed roscpp Logger.msg
```

这个实例展示了如何编辑 `roscpp package` 里的 `Logger.msg` 文件。

如果该实例没有运行成功, 那么很有可能是你没有安装 `vim` 编辑器。请参考编辑器部分进行设置。

如果文件名在 `package` 里不是唯一的, 那么会呈现出一个列表, 让你选择编辑哪一个文件。

2.使用 Tab 键补全文件名

使用这个方法, 在不知道准确文件名的情况下, 你也可以看到并选择你所要编辑的文件。

使用方法:

```
$ rosed [package_name] <tab>
```

3. 编辑器

rosed 默认的编辑器是 vim。如果想要将其他的编辑器设置成默认的，你需要修改你的 ~/.bashrc 文件，增加如下语句：

```
export EDITOR='emacs -nw'
```

这将 emacs 设置成为默认编辑器。

注意：.bashrc 文件的改变，只会在新的终端才有效。已经打开的终端不受环境变量的影响。

打开一个新的终端，看看那是否定义了 EDITOR：

```
$ echo $EDITOR
```

```
emacs -nw
```