

# Launch 文件未完

2022年11月23日 星期三 23:08

介绍



Launch文件：通过XML文件实现多节点的配置和启动（可自动启动ROS Master）

避免不断开新的 terminal

语法标签，区分node名

### Launch文件语法

**<launch>** launch文件中的根元素采用<launch>标签定义

**<node>** 启动节点

- pkg: 节点所在的功能包名称
- type: 节点的可执行文件名称
- name: 节点运行时的名称
- args: 节点运行时的参数

**<param> / <rosparm>**

- name: 参数名
- value: 参数值

**<arg>**

- name: 参数名
- value: 参数值

**<remap>**

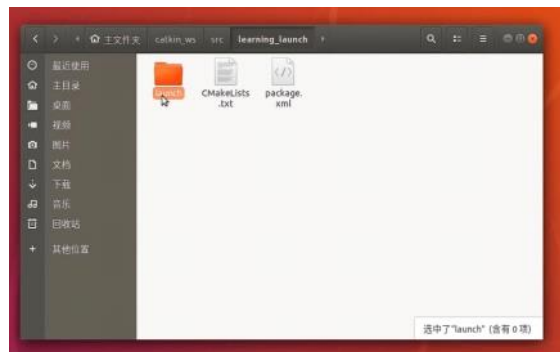
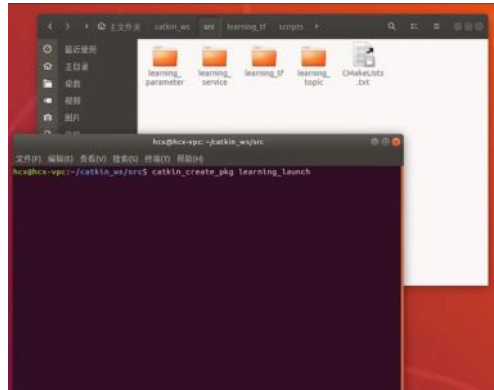
- from: 原命名
- to: 映射之后的命名

**<include>**

- file: 包含的其他launch文件路径

\* 更多标签可见: <http://wiki.ros.org/roslaunch/XML>

创个包



把码丢入 launch 类

