

ROS 树状图概述

2022年10月29日 星期六 17:31

1. 节点 (Node)

可执行文件。  
不同 Node 可使用不同语言, 分布运行于不同主机。  
名称唯一

2. 节点管理器 (Node Manager)

为节点命名, 注册  
建立 Node 间的 通讯

通讯方式  
话题 (Topic)  
消息 (Message)  
服务 (Service) → request 与 response  
易记: Publisher — 全局共享字典  
Node 使用 Node Manager 以在话题范围内进行消息传递  
存储数据, 非 2 进程的 memory

特性	话题	服务
通信模式	异步	同步
通信语言	发布/订阅	服务器/客户端
通信协议	ROS1: C++/Python	ROS1: C++/Python
数据格式	无	有
缓冲	有	无
实时性	弱	强
节点关系	多对多	一对多 (1-Server)
数据存储	数据库	数据库

元功能包  
Meta Packages

功能包 Package

↳ 清单

增强兼容性, 依赖项

