

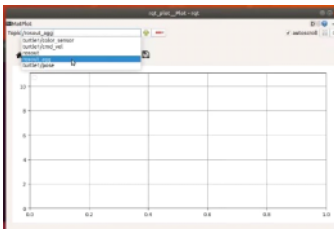
rqt工具们

2022年11月24日 星期四 00:58



① rqt_console
日志、

② rqt_plot
绘制数据曲线



于topic中订阅

③ rqt_image_view

④ rqt

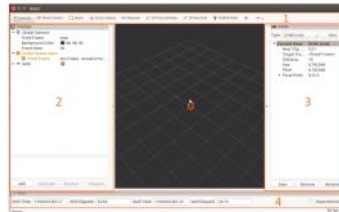
Rviz

机器人数据可视化平台

Rviz是一款三维可视化工具，可以很好的兼容基于ROS软件框架的机器人平台。

- 在rviz中，可以使用可扩展标记语言XML对机器人、周围物体等任何实物进行尺寸、质量、位置、材质、关节等属性的描述，并且在界面中呈现出来。
- 同时，rviz还可以通过图形化的方式，实时显示机器人传感器的信息、机器人的运动状态、周围环境的变化等信息。
- 总而言之，rviz通过机器人模型参数、机器人发布的传感信息等数据，为用户进行所有可监测信息的图形化显示。用户和开发者也可以在rviz的控制界面下，通过按钮、滑动条、数值等方式，控制机器人的行为。

- 0: 3D视图区
- 1: 工具栏
- 2: 显示项列表
- 3: 视角设置区
- 4: 时间显示区



启动:

① roscore

② rosrun rviz rviz

Gazebo

三维物理仿真平台

- 0: 3D视图区
- 1: 工具栏
- 2: 模型列表
- 3: 模型属性项
- 4: 时间显示区



```
hcxghcx-vpc:~$ roslaunch gazebo_ros  
elevator_world.launch range_world.launch willowgarage_world.launch  
empty_world.launch rubble_world.launch  
mud_world.launch shapes_world.launch  
hcxghcx-vpc:~$ roslaunch gazebo_ros willowgarage_world.launch
```