ROS 命令

[有用的小玩意Tips 1](#_Toc156218369)

[环境管理命令 1](#_Toc156218370)

[工作空间命令 1](#_Toc156218371)

[TOPIC话题管理命令 2](#_Toc156218372)

[Node节点管理命令 3](#_Toc156218373)

[ROS自带辅助工具 4](#_Toc156218374)

[ROS好用的辅助工具 5](#_Toc156218375)

[Terminator终端快捷命令 6](#_Toc156218376)

有用的小玩意Tips

* 有用的小玩意Tips:

Ros官方所有软件包检索网址 “index.ros.org”

（带闪电标意味着该软件包可以通过APT下载）

APT安装命令：“ros-“Ros版本名字”-“软件包名字Name””

环境管理命令

* 环境管理命令：

查看ROS环境配置情况 “printenv | grep ROS”

工作空间命令

* 工作空间命令：

用catkin工具创建软件包：

* + “catkin\_create\_pkg <包名> <依赖项>”

编译命令：

* + “catkin\_make”

TOPIC话题管理命令

* 话题管理命令

列出当前系统中所有活跃着的话题（Topic）：

“rostopic list”

显示指定话题中发送的消息包内容：

“rostopic echo <话题名称>”

查看指定话题中消息包发送的频率：

“rostopic hz <话题名称>”

显示使用指定类型的消息的话题：

“rostopic find <话题名称>”

显示指定话题的消息类型：

“rostopic type <话题名称>”

显示指定话题的消息带宽（bandwidth）：

“rostopic bw <话题名称>”

显示指定话题的信息：

“rostopic info <话题名称>”

用指定的话题名称发布消息：

“rostopic pub <话题名称> <消息类型> <参数>”

Node节点管理命令

* Node节点管理命令：

列出当前系统中所有活跃着的节点：

“rosnode list”

查看节点信息：

“rosnode info <节点名称>”

测试节点是否正常工作：

单一：“rosnode ping <节点名称>”

所有：“rosnode ping --all”

关闭节点：

单一：“rosnode kill <节点名称>”

所有：“rosnode kill --all

”

ROS自带辅助工具

* ROS自带辅助工具：

图形化查看ROS中正在运行的节点和它们之间的话题通讯关系

椭圆形：节点

“rqt\_graph” 矩 形：话题

箭 头：代表消息包流动方向

ROS好用的辅助工具

* ROS好用的辅助工具

Gazebo：

模拟真实机器人发出传感器数据的工具

The Robot Visualization Tool（Rviz）:

接收传感器数据并可视化出来的工具

Terminator终端快捷命令

## 安装：

sudo apt-get install terminator

## 快捷命令：

Ctrl+Shift+o ： 水平分割终端（分成上下两个窗口）  
Ctrl+Shift+e ： 垂直分割终端（分成左右两个窗口）  
Ctrl+Shift+w ： 关闭当前终端  
Ctrl+Shift+q ： 关闭所有终端（退出程序)  
Ctrl+Shift+x ： 放大（还原）当前终端  
Ctrl+Shift+g ： 清屏（全清）  
Ctrl+l ： 清屏（留最新一行）  
Ctrl+Tab ： 在不同的工作区间循环  
Ctrl+p ： 在不同的工作区间循环  
Alt+上/下/左/右 ： 在不同的工作区间移动  
Ctrl+Shift+左/右 ：在垂直分割的终端中将分割条向左/右移动  
Ctrl+Shift+上/下 ：在垂直分割的终端中将分割条向上/下移动  
Ctrl+Shift+s ： 隐藏/显示滚动条  
F11 ： 全屏/退出全屏