ROS 命令

[有用的小玩意Tips 1](#_Toc148132967)

[环境管理命令 1](#_Toc148132968)

[工作空间命令 1](#_Toc148132969)

[TOPIC话题管理命令 2](#_Toc148132970)

[Node节点管理命令 3](#_Toc148132971)

[ROS自带辅助工具 4](#_Toc148132972)

[ROS好用的辅助工具 5](#_Toc148132973)

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