

## 阻塞线程spin

可以阻塞当前的线程。

```
1 | rospy.spin()
```

## 频率操作Rate

可以按照一定的频率操作循环执行。

```
1 | rate = rospy.Rate(10)
2 | while True:
3 |     rate.sleep()
```

!!!tip

rate中的参数10，代表在while循环中，每秒钟运行10次。

## 节点状态判断

- 可以判断当前节点是否停止
- 可以按照一定的频率操作循环执行。

```
1 | rospy.is_shutdown()
```

## Python完整示例

```
1 | #!/usr/bin/env python
2 | # coding:utf-8
3 |
4 | import rospy
5 |
6 | if __name__ == '__main__':
7 |     node_name = "hello_py"
8 |     rospy.init_node(node_name)
9 |
10 |     rate = rospy.Rate(10)
11 |     while not rospy.is_shutdown():
12 |         print "hello ros python node"
13 |         rate.sleep()
14 |
15 |     # 阻塞线程
16 |     rospy.spin()
```