

لإنشاء حزمة جديدة في ROS

1: فتح مجلد بيئة عمل الـ ROS والذي نكون أنشأناه مسبقاً واسمه HelloROS، كذلك فتح مجلد الـ src:

```
cd ~/HelloROS/src/
```

2: الإعداد لإنشاء حزمة جديدة:

```
printenv | grep ROS
```

```
echo $ROS_PACKAGE_PATH
```

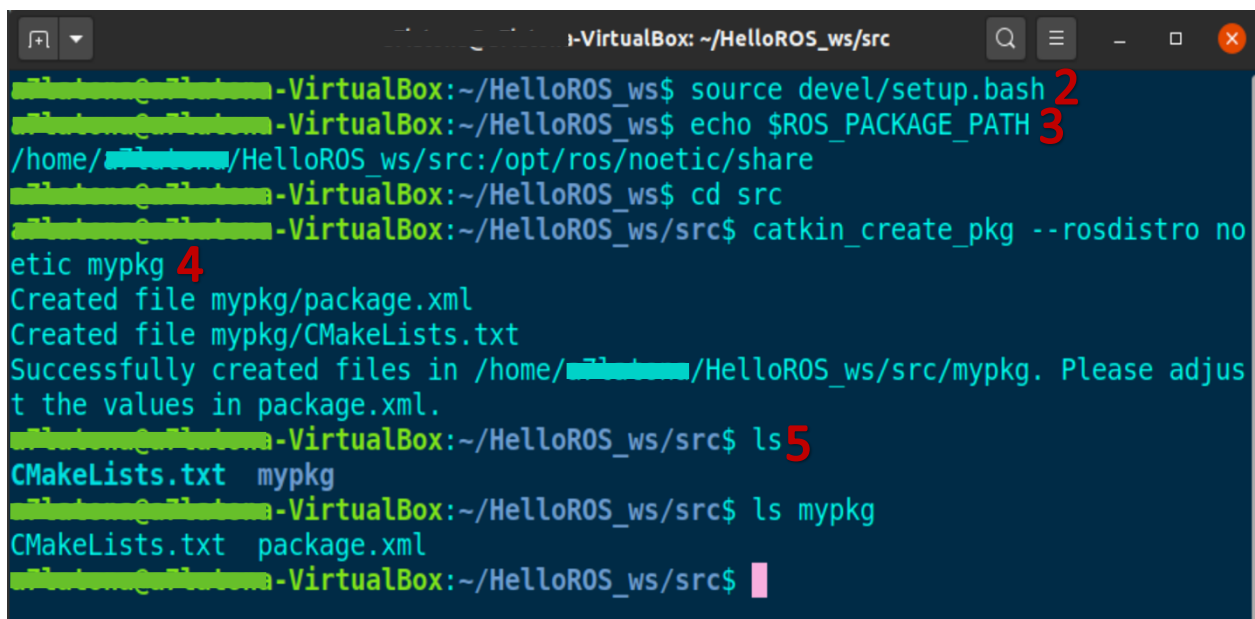
3: والآن نكتب أمر إنشاء الحزمة الجديدة مثلاً سنطلق عليها اسم mypkg:

```
catkin_create_pkg --roscdistro noetic mypkg
```

4: نتصفح مجلد src وكذلك مجلد mypkg

```
ls
```

```
ls mypkg
```



```
i-VirtualBox: ~/HelloROS_ws/src
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws$ source devel/setup.bash 2
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws$ echo $ROS_PACKAGE_PATH 3
/home/mycatkin/HelloROS_ws/src:/opt/ros/noetic/share
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws$ cd src
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws/src$ catkin_create_pkg --roscdistro no
etic mypkg 4
Created file mypkg/package.xml
Created file mypkg/CMakeLists.txt
Successfully created files in /home/mycatkin/HelloROS_ws/src/mypkg. Please adjus
t the values in package.xml.
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws/src$ ls 5
CMakeLists.txt  mypkg
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws/src$ ls mypkg
CMakeLists.txt  package.xml
mycatkin@mycatkin-VirtualBox:~/HelloROS_ws/src$
```