

ROS学习笔记

ROS是什么? 通信机制 + 开发工具 + 应用功能 + 生态系统

通信机制: 松耦合分布式通信, ROS把机器人的功能框架抽象成一个个节点, 通过节点进行通讯

开发工具: 机器人可视化工具, Qt工具箱等等

应用功能: Navigation、SLAM、MoveIt等

生态系统: 发行版、软件源、博客等

ROS的作用: 增加机器人研发过程中软件复用率。(不要重复造轮子)

1. 基本概念

节点和节点管理器

节点:

- 执行具体任务的进程
- 不同节点可使用不同编程语言, 可分布式运行在不同主机
- 节点在系统中的名称必须唯一

节点管理器(ROS Master):

- 为节点提供命名和注册服务
- 跟踪和记录话题/服务通信, 辅助节点互相查找、建立连接
- 提供参数服务器, 节点使用此服务器存储和检索运行时的参数

话题通信

- **话题(Topic)——异步通信机制:**
 - 节点间用来传输数据的重要总线
 - 使用发布/订阅模型, 数据有发布者传输到订阅者, 同一个话题的订阅者或发布者可以**不唯一**
- **消息(Message)——话题数据:**
 - 具有有一定的类型和数据结构, 包括ROS提供的标准类型和用户自定义类型
 - 使用编程语言无关的.msg文件定义, 编译过程中生成对应的代码文件

服务通信——同步通信机制

- 使用客户端/服务器(C/S)模型, 客户端发送请求数据, 服务器完成处理后返回应答数据
- 使用编程语言无关的.srv文件定义请求和应答数据结构, 编译过程中生成对应的代码文件

参数(Parameter)

- 可通过**网络**访问的共享、多变量字典
- 节点可使用此服务器来存储和检索运行时的参数
- 适合存储静态、非二进制的配置参数, 不适合存储动态配置的数据

2. 基本命令行工具使用

- `rqt_graph`: 图形化界面, 显示出计算图, 含有节点和话题
- `roscd`: 打印出节点信息
- `rostopic`: 打印出ROS话题信息, 也可以发布话题
- `rosmmsg`: 显示ROS消息的类型
- `rosservice`: ...
- `rosvbag`: 可以用**bag**记录调试信息(record), 在当前终端路径下生成一个.bag文件, 之后再使用该文件复现(play),

3.创建工作空间与功能包

```
src: 代码空间
build: 编译空间
devel: 开发空间
install: 安装空间
```

创建工作空间:

1. 创建**src**文件夹, 在目录下**catkin_init_workspace**, 会生成**Cmake**文件
2. 编译工作空间, 到**src**上级目录中**catkin_make**, 生成**build**文件夹和**devel**文件夹
3. 执行**devel/setup.*sh**设置环境变量
4. **catkin_make install**生成安装空间

创建功能包

1. 在**src**路径下使用**catkin_create_pkg <package_name> [depend1] [depend2] [depend3]**创建功能包并指明依赖
2. 编译功能包, 在**src**路径下**catkin_make**编译功能包

4.发布者Publisher的编程实现