



Навигация по файловой системе ROS

Определения:

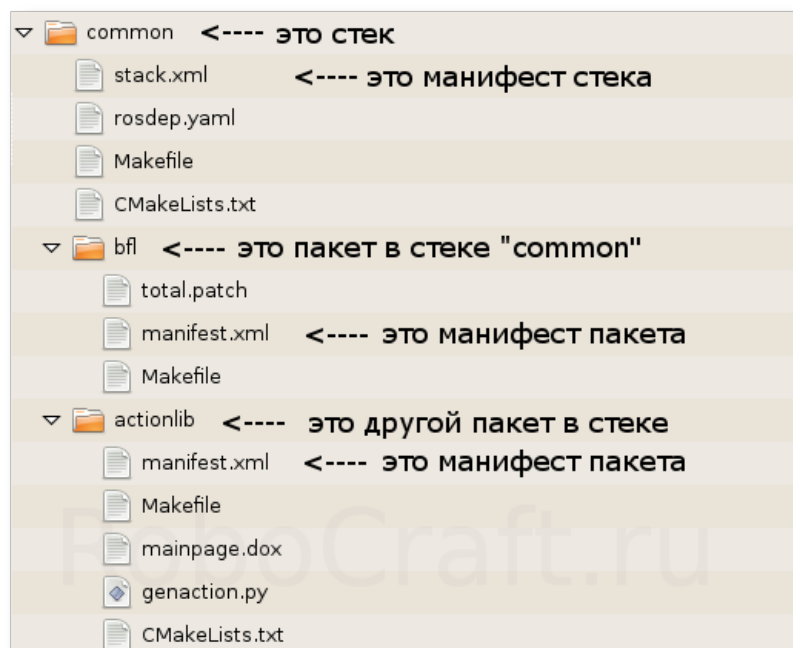
Пакеты (Packages): Пакеты лежат на самом нижнем уровне организации программного обеспечения ROS. Они могут содержать все что угодно: библиотеки, инструменты, исполняемые файлы и т.д.

Манифест (Manifest): Манифест — это файл с описанием пакета. Основная задача манифеста — это определение зависимостей между пакетами.

Стеки (Stacks): Стеки — это коллекции пакетов, которые образуют следующий уровень библиотек.

Манифест Стека (Stack Manifest): Это такой же Манифест (файл с описанием), но на этот раз для всего стека.

В директории пакета обязательно находится файл **manifest.xml**.
В директории стека обязательно есть файл **stack.xml**.



Утилиты файловой системы

1. `rospack` и `rostack` являются частью пакета `rospack`. (Они позволяют получить информацию о пакетах и стеках)

Использование:

```
$ rospack find [package_name]
```

```
$ rostack find [stack_name]
```

2. `roscd` является частью пакета `rosbash`. Эта команда позволяет перемещаться по каталогам (`cd`) пакетов или стеков.

Использование:

```
$ roscd [locationname[/subdir]]
```

<http://wiki.ros.org/ROS/Tutorials/NavigatingTheFilesystem>