



Создание пакета для ROS.

Утилита `roscmake` создает новый пакет ROS. Все пакеты ROS содержат набор схожих файлов: манифесты, `CMakeLists.txt`, `mainpage.dox`, и `Makefile`. `roscmake` берёт на себя большую часть утомительных задач, которые нужно выполнить при создании нового пакета вручную, и тем самым устраняет распространённые ошибки, вызванные ручным созданием файлов сборки и манифестов.

Чтобы создать новый пакет в текущем каталоге нужно выполнить команду:

```
$ roscmake [package_name]
```

Также сразу можно указать зависимости этого пакета:

```
$ roscmake [package_name] [depend1] [depend2] [depend3]
```

Пример:

```
$ roscmake [package_name] std_msgs roscpp rospy
```

Зависимости пакета первого порядка

```
$ rospack depends1 [package_name]
```

```
std_msgs
```

```
rospy
```

```
roscpp
```