**ROS**

1. ubuntu 20.04安装ros

鱼香ros：wget http://fishros.com/install -O fishros && bash fishros

https://blog.csdn.net/qq\_27865227/article/details/120445574

1. 创建一个新工程
   1. 创建工作空间&功能包

mkdir -p art\_pi/src

cd art\_pi/src

ros2 pkg create xxx --build-type ament\_python --dependencies rclpy

* 1. 创建节点文件

#!/usr/bin/env python3

import rclpy

from rclpy.node import Node

from sensor\_msgs.msg import Imu

class RecvIMUNode(Node):

"""

创建李三节点

"""

def \_\_init\_\_(self, name):

super().\_\_init\_\_(name)

self.get\_logger().info("recv\_imu...")

self.sub\_ = self.create\_subscription(

Imu, "pub\_imu", self.recv\_callback, 100)

def recv\_callback(self, imu):

self.get\_logger().info('recv:%s' % imu.data)

def main(args=None):

"""

ros2运行该节点的入口函数

"""

rclpy.init(args=args) # 初始化rclpy

node = RecvIMUNode("recv\_imu") # 新建一个节点

rclpy.spin(node) # 保持节点运行，检测是否收到退出指令（Ctrl+C）

rclpy.shutdown() # rcl关闭

1. rviz2 imu可视化
   1. sudo apt-get install ros-galactic-imu-tools
2. 常用工具
   1. 发送数据：

* 1. 接收数据：

1. 常用命令
   1. 查看话题

ros2 topic list

ros2 topic info /imu

* 1. 查看数据

ros2 topic echo /imu