ROS笔记1

1. ROS以包package为基本单位，包里有至少CMakeList.txt和package.xml
2. 指令

**catkin\_make** 编译包

source setup.bash 将环境切换到工作空间

rospack

**rospack find *packname***查看包路径

**rospack depends1 *packname*** 查看第一级依赖

**rospack depends *packname***递归查看依赖包

roscd *packname* 进入包文件夹

roscd log 进入日志文件夹

rosls *packname* ls包文件夹

catkin-create-pkg *packname* 创建包（注意：要catkin\_make过catkin才任这个包）

roscore

rosnode

rosnode list 显示节点列表

rosnode cleanup 清理死的节点

rosnode ping *nodename* 检验节点联不联系的上

rosrun *packname* *executable*启动节点

1. 概念

节点Node：一类可以订阅Subscribers某一主题或是发布Publish某一主题的可执行程序。特点是利用观察者模式解耦，并且不同节点间的通信与节点所用的变成语言无关（C++节点可以和Python节点通信）。

消息Msg：发布或订阅收到的数据的类型。

服务Srv：提供某一功能。

Master：提供节点命名服务（以节点名相互引用、通信）

rosout：一个节点，ROS的stdout/stderr

roscore：主服务？