

什么是roslaunch

roslaunch 是一个工具，可以帮助我们同时启动多个Node节点，可以为我们设置默认的参数，可以帮助我们重启死掉的进程。

roslaunch使用流程

1. 在package下新建 launch 文件夹
2. 在 launch文件夹 下编写，xxx.launch 文件
3. 在 .launch 文件中编写启动配置

```
1 <launch>
2   <node pkg="turtlesim" type="turtlesim_node" name="turtlesim_node">
3     <node pkg="turtlesim" type="turtle_teleop_key"
4       name="turtle_teleop_key"></node>
5 </launch>
```

!!!tip

launch文件是一个xml文件，用来描述节点启动的