



A continuación vamos a crear nuestro propio paquete ROS al cual llamaremos “test”

Crear e instalar un directorio denominado “indigo_workspace” y dentro de éste un directorio denominado “sandbox” en donde poner el nuevo paquete

Abrir un nuevo terminal (presione simultáneamente Ctrl+alt+t)
Crear el directorio “indigo_workspace”:
 `rosws init ~/indigo_workspace /opt/ros/indigo`
Instalar el directorio “indigo_workspace”:
 `sudo apt-get install python-roscpp`
Ejecutar el `setup.bash`:
 `source ~/indigo_workspace/setup.bash`
Crear e instalar el directorio “sandbox” para el nuevo paquete dentro del directorio “indigo_workspace”:
 `mkdir ~/indigo_workspace/sandbox`
 `rosws set ~/indigo_workspace/sandbox`
Cierre el terminal

De ahora en adelante no olvide ejecutar el `setup.bash` cada vez que abra un nuevo terminal:

`source ~/indigo_workspace/setup.bash`

Confirmar que la dirección (path) del nuevo directorio “indigo_workspace” se colocó correctamente en la variable que contiene todas las direcciones de los directorios que contienen los paquetes de ROS que han sido instalados

Abrir un nuevo terminal (presione simultáneamente Ctrl+alt+t)
Ejecutar el `setup.bash` en el nuevo terminal
 `source ~/indigo_workspace/setup.bash`
Desplegar en el terminal el contenido de la variable `ROS_PACKAGE_PATH`
 `echo $ROS_PACKAGE_PATH`
Si todo esta bien deberá obtener lo siguiente:
 `/home/est/indigo_workspace/sandbox:/opt/ros/indigo/share:/opt/ros/indigo/stacks`
Cierre el terminal

Crear el nuevo paquete llamado “test” dentro del directorio “sandbox”

Abrir un nuevo terminal (presione simultáneamente Ctrl+alt+t)
Ejecutar el `setup.bash` en el nuevo terminal
 `source ~/indigo_workspace/setup.bash`
Ir al directorio “sandbox”
 `cd ~/indigo_workspace/sandbox`
Crear el nuevo paquete `test` e indicar las dependencias (otras librerías) de las cuales hará uso
 `roscpp std_msgs image_transport rosbag`
Cierre el terminal

Verificar que ROS es capaz de encontrar el nuevo paquete “test”

Abrir un nuevo terminal (presione simultáneamente Ctrl+alt+t)
Ejecutar el `setup.bash` en el nuevo terminal
 `source ~/indigo_workspace/setup.bash`
Ejecutar “`roscpp profile`” para que el nuevo directorio pueda ser encontrado:
 `roscpp profile`
Buscar el nuevo paquete
 `roscpp find test`
Si todo salió bien y el paquete pudo ser encontrado satisfactoriamente se debería obtener lo siguiente en el terminal:
 `/home/est/indigo_workspace/sandbox/test`
Cierre el terminal

Compilar y enlazar (construir) el nuevo paquete “test”

Abrir un nuevo terminal (presione simultáneamente Ctrl+alt+t)
Ejecutar el `setup.bash` en el nuevo terminal
 `source ~/indigo_workspace/setup.bash`
Compilar y enlazar el nuevo paquete
 `roscpp test`
Cierre el terminal

Listo el nuevo paquete “test” ha sido creado !!