# КАК ПОЛУЧИТЬ ИНФОРМАЦИЮ О СООБЩЕНИИ ТОПИКА

## 1. Узнать тип сообщения топика

Сначала нужно узнать, какого типа сообщение используется в интересующем топике:

ros2 topic info /имя\_топика

Пример:

ros2 topic info /scan

Вывод будет примерно таким:

Type: sensor\_msgs/msg/LaserScan  
Publishers: 1  
Subscribers: 0

Здесь тип сообщения — sensor\_msgs/msg/LaserScan.

## 2. Посмотреть структуру сообщения по его типу

Теперь, зная тип, можно посмотреть его структуру с помощью команды:

ros2 interface show <тип\_сообщения>

Пример:

ros2 interface show sensor\_msgs/msg/LaserScan

Это выведет полную структуру сообщения — все поля, их типы и, возможно, комментарии.

## 3. Альтернатива: посмотреть пример сообщения “вживую”

Если Вы хотите увидеть, как выглядит реальное сообщение из топика (а не только его структуру), используйте:

ros2 topic echo /имя\_топика

Пример:

ros2 topic echo /scan

Это покажет содержимое одного или нескольких сообщений из топика в реальном времени.

## Кратко:

1. **ros2 topic info /topic\_name** → узнать тип сообщения.
2. **ros2 interface show package/msg/MessageType** → посмотреть структуру.
3. **ros2 topic echo /topic\_name** → посмотреть пример сообщения.

Если Вы не знаете точное имя топика, сначала посмотрите список всех топиков:

ros2 topic list