



Справочник команд ROS 1

`catkin init` - инициализация catkin workspace

`catkin build` (использовать вместо `catkin_make!!!`)

`source devel/setup.bash` - обновить окружение

`catkin clean` - если надо очистить папку build или devel (только этой командой, а не ручками)

`roscore` - запускает мастера, следит за адресами нод, ноды должны знать ROS_MASTER_URI

`roslaunch some_node_name` - запускает ноду

`roslaunch package_name node_name` - аналогично но только из пакета

`rostopic list` - список запущенных узлов

`rostopic info /some_node_name` - информация про ноду

`rostopic list` - показывает список всех топиков

`rostopic info /some_topic` - информация про топик

`rostopic echo /some_topic` - выводит данные, которые пишутся в топике

`rostopic pub /some_topic msg/MessageType "data: value"` - опубликовать в топик сообщение

`rostopic type /topic` - показать тип публикуемого сообщения

`rosservice list` - вывод информации об активных сервисах

`rosservice info /some_service` -

`rosservice call /some_service "param1: 0.0"` - вызвать сервис с предоставленными аргументами

`rosservice find` - найти сервис по его типу

`rosservice uri` - вывод ROSRPC uri сервиса

`rosservice type` - вывод типа сервиса

`rossrv show my_msgs/ServiceName` - показать файл srv, определяющий сервис

`echo $ROS_PACKAGE_PATH` - показать параметры окружения

`rospack list` - показать список всех пакетов

`rospack find **package_name` - найди путь к расположению пакета

`roswtf yourfile.launch` - проверить файл на ошибки

`roscd pack_name` - перейти в директорию пакета

`rosmmsg show data_type_name` - расшифровка типа сообщения

`catkin_create_pkg package_name roscpp std_msgs` - Новый пакет на C++

`catkin_create_pkg my_robot_controller rospy std_msgs` - Новый пакет на Python