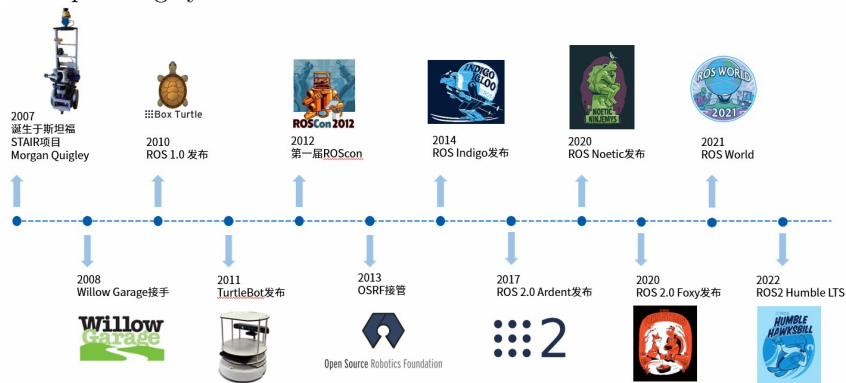


ros2

- robot operating system



- 
- ros2



1. [answers.ros.org](https://answers.ros.org) ROS ROS
2. [wiki.ros.org](https://wiki.ros.org) ROS ROS

3. [discourse.ros.org](https://discourse.ros.org) ROS ROS ROS
4. [index.ros.org](https://index.ros.org) ROS
5. [packages.ros.org](https://packages.ros.org) ROS

——Google

——Github ROS

ROS 120

ROS2 ROS -

- **工作空间** (Workspace)：开发过程的大本营
- **功能包** (Package)：功能源码的聚集地
- **节点** (Node)：机器人的工作细胞
- **话题** (Topic)：节点间传递数据的桥梁
- **服务** (Service)：节点间的你问我答
- **通信接口** (Interface)：数据传递的标准结构
- **参数** (Parameter)：机器人系统的全局字典
- **动作** (Action)：完整行为的流程管理
- **分布式通信** (Distributed Communication)：多计算平台的任务分配
- **DDS** (Data Distribution Service)：机器人的神经网络



## linux

- cd
  - cd ..
  - cd /
  - cd ~/
- pwd
  -
- mkdir
  - mv [ ] < > < >
  -
- ls

- mv
- cp
- rm

## ros2

ROS2      Linux      ros2      node      topic

ROS2      ros2 run

```
$ ros2 run turtlesim turtlesim_node
$ ros2 run turtlesim turtle_teleop_key
```

ros

```
$ ros2 node list
```

info

```
$ ros2 node info /turtlesim
```

```
$ ros2 topic list
```

```
$ ros2 topic echo /.../...
```

```
|   |   |
```

ROS2      -