今天下午及晚间主要工作内容是查看rosbag info 源码,主要看两个文件：

1. rosbag.rosbag\_main：命令行键入命令时，使用此py脚本处理。在info\_cmd（第148行）函数中处理rosbag info 命令。可以看到，是通过把bag文件读取为Bag类来获得文件信息（第163行）