

Crear Entorno de Desarrollo

1º. Crear workspace

1.1- Crear directorio nombre_ws

1.2- Crear directorio src dentro de nombre_ws

1.3- En nombre_ws, ejecutar catkin init

2º. Crear un paquete

2.1- Entrar al directorio WS/src

2.2- catkin_create_pkg [nombrePaquete] rospy

3º. Crear un nodo en un paquete

3.1.1- En PAQUETE/src, creamos un nuevo archivo nombre.py

3.1.2- Hacer el nodo ejecutable con "sudo chmod +x nombre.py"

3.2- En PAQUETE, crear un directorio launch

3.3- En PAQUETE/launch, crear un archivo nombre.launch

4º. Compilar

4.1- En WS, ejecutar catkin_make

* Una vez compilado, recomendable ejecutar source devel/setup.bash para indicar en que WS estás trabajando.

5º. Para muchos de los comandos siguientes, es necesario tener ejecutándose roscore.

ROSTOPIC

rostopic pub [tópico] [tipoMensaje] [mensaje]

(Publicar en un tópico)

rostopic list

(Listar los tópicos)

rostopic info [tópico]

(Muestra información sobre un tópico)

rostopic list

(Listar los tópicos)

rostopic list

(Listar los tópicos)

rostopic echo [tópico]

(Muestra la salida del tópico)

rostopic info [tópico]

(Muestra la información sobre el tópico)

ROS

COMANDOS

ROSLAUNCH

roslaunch [rutaNodo] [rutaLaunch]
(Ejecutar un nodo)

ROS/Linux

roscd [rutaNodo]
(Cambiar a un directorio ROS, dentro del WS al que hicimos source devel/setup.bash)

ROSPARAM

rosparam list
(Muestra una lista con las configuraciones del entorno)
rosparam get [parámetro]
(Muestra el valor de un parámetro)
rosparam set [parámetro]
(Modifica el valor de un parámetro)

ROSNODE

roslaunch list
(Muestra una lista con los nodos ACTIVOS)
roslaunch info [nodo]
(Muestra información sobre un nodo)