Conceitos do ROS

Grafo de computação:

- O ROS é uma rede de processamento peer-to-peer
- Conceitos Básicos:
 - Master Nodo principal que gerencia a rede.
 - Nodo Processo em execução.
 - Serviço de Parâmetros distribuídos Parâmetros acessíveis por todos os nodos.
 - Serviços Comunicação direta entre dois processos
 - Tópicos Comunicação multicast entre vários processos.
 - o Bags Sistema de log de mensagens

Conceitos do ROS

Grafo de computação:

- O ROS é uma rede de processamento peer-to-peer
- Conceitos Básicos:
 - Master Nodo principal que gerencia a rede.
 - Nodo Processo em execução.
 - Serviço de Parâmetros distribuídos Parâmetros acessíveis por todos os nodos.
 - Serviços Comunicação direta entre dois processos
 - Tópicos Comunicação multicast entre vários processos.
 - o Bags Sistema de log de mensagens

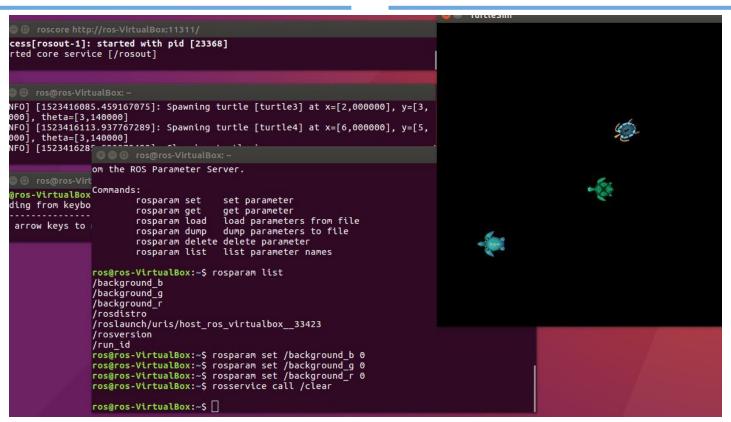
Serviços

- Utiliza o paradigma requisição/resposta para trocar informações.
- É uma comunicação entre dois nodos
- Comunicação bloqueante, o nodo que faz a requisição aguarda a resposta.

Serviços



Serviços



DICA: Use o TAB para completar os comandos

Trabalhando com serviços:

- Usando o comando rosservice, listando todos serviços
 - \$ rosservice list
- Descobrindo o tipo de um serviço
 - \$ rosservice type /clear
- Requisitando um serviço | rosservice call [service] [args]
 - \$ rosservice call /clear
- Requisitando uma nova tartaruga
 - Descobrindo o tipo do serviço
 - \$ rosservice type /spawn| rossrv show
 - Requisitando uma nova tartaruga
 - \$ rosservice call /spawn 8 5 3.0 "Donatelo"
 - Controlando a nova tartaruga
 - rosrun turtlesim turtle_teleop_key /turtle1/cmd_vel:=/Donatelo/cmd_vel

62