Ros话题学习记录

1. 创建发布者节点
2. 使用catkin\_create\_pkg ssr\_pkg std\_msg rospy 创建功能包
3. 返回上级目录进行catkin\_make命令进行编译
4. 进入vscode使用在功能包中创建新文件夹装python文件
5. 编写代码示例为

#!/usr/bin/env python

#codeing=utf -8

import rospy

from std\_msgs.msg import String

if \_\_name\_\_=="\_\_main\_\_":

rospy.init\_node("chao\_node")

rospy.logwarn("1")

pub=rospy.Publisher("qun",String,queue\_size=10)

rate=rospy.Rate(10)

while not rospy.is\_shutdown():

rospy.loginfo("2")

msg =String()

msg.data="3"

pub.publish(msg)

rate.sleep()

1. 创建订阅者节点

流程同发布者，代码有略微区别

#!/usr/bin/env python

#coding=utf -8

import rospy

from std\_msgs.msg import String

def chao\_callback(msg):

rospy.loginfo(msg.data)

def yao\_callback(msg):

rospy.logwarn(msg.data)

if \_\_name\_\_=="\_\_main\_\_":

rospy.init\_node("ma\_node")

sub =rospy.Subscriber("qun",String,chao\_callback,queue\_size=10)

sub2=rospy.Subscriber("dai\_wo",String,yao\_callback,queue\_size=10)

rospy.spin()

1. 创建launch文件
2. 创建一个launch文件夹存放launch文件（位置可在任意功能包中）
3. 创建launch；后缀为.Launch
4. 代码示例：

<launch>

<node pkg="ssr\_pkg" type="chao\_node.py" name="chao\_node" />

<node pkg="ssr\_pkg" type="yao\_node.py" name="yao\_node" />

<node pkg="atr\_pkg" type="ma\_node.py" name="ma\_node" launch-prefix="gnome-terminal -e" />

</launch>

1. 过程中出现错误
2. 在指定python解释器时中间含有空格*#!/usr/bin/env python*；最后导致报错；
3. 在指定python时指定了python3,而18.04内置为python2;
4. 在编写launch文件时标签未闭合一定注意launch文件格式为

<launch>

<node pkg=”包名” type=”节点python文件”name=”节点名” />

</launch>