

```
ROS=runROS(); %ROS-Nodes

Publisher=rospublisher('/YB1','std_msgs/Byte'); % Publisher für Hermes
Nachricht=rosmesssage(Publisher);%Nachricht initialisieren
Subscriber=rossubscriber('/YB2','std_msgs/Byte'); % Subscriber für Hermes

lauschen=1;
while lauschen == 1
    Nachricht.Data =13;
    send(Publisher,Nachricht);
    try
        NaYB2 = receive(Subscriber, 0.1);
        NaYB2
    catch
    end
end
```