

Cómo probar un nodo

1. `mkdir workspace`
2. `cd workspace`
3. `mkdir src`
4. `catkin_make`
5. `source devel/setup.bash`
6. `cd src`
7. `catkin_create_pkg pkg_name std_msgs rospy roscpp`
8. `cd src` (aquí estás dentro del src del paquete)
9. Creas el script y le das permisos de ejecución (Click derecho>>Propiedades>>Permisos>>Chequear Ejecutar como programa)
10. En la terminal corres `roscore`
11. En una nueva terminal corres
 - 11.1. `Cd workspace`
 - 11.2. `Catkin_make`
 - 11.3. `source devel/setup.bash`
 - 11.4. `roslaunch pkg_name node_name`

Si un nodo no se suscribe a un tópico

Para revisar los tópicos que están en el momento corres: `rostopic list`

Si quieres revisar qué está publicando un tópico corres: `rostopic echo topic_name`