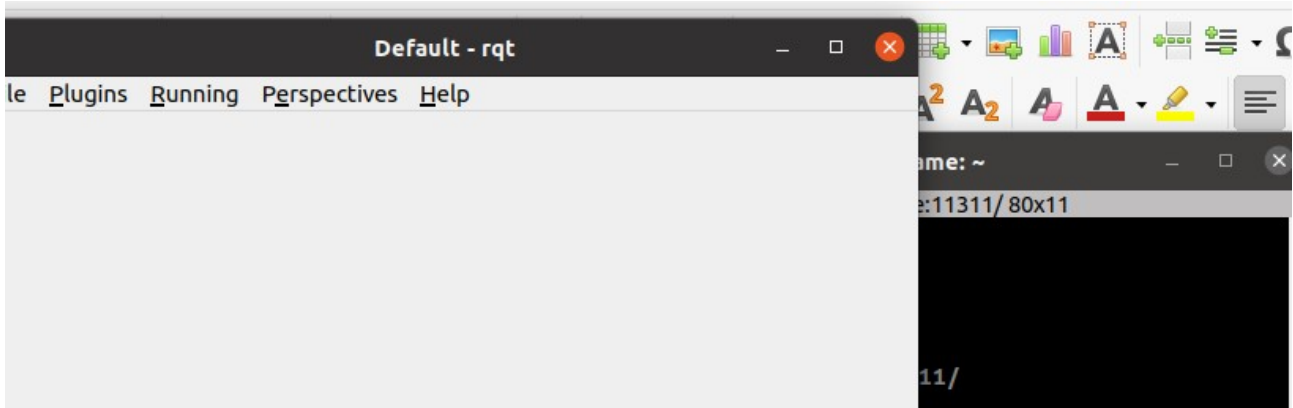


rqt 命令行 终端使用

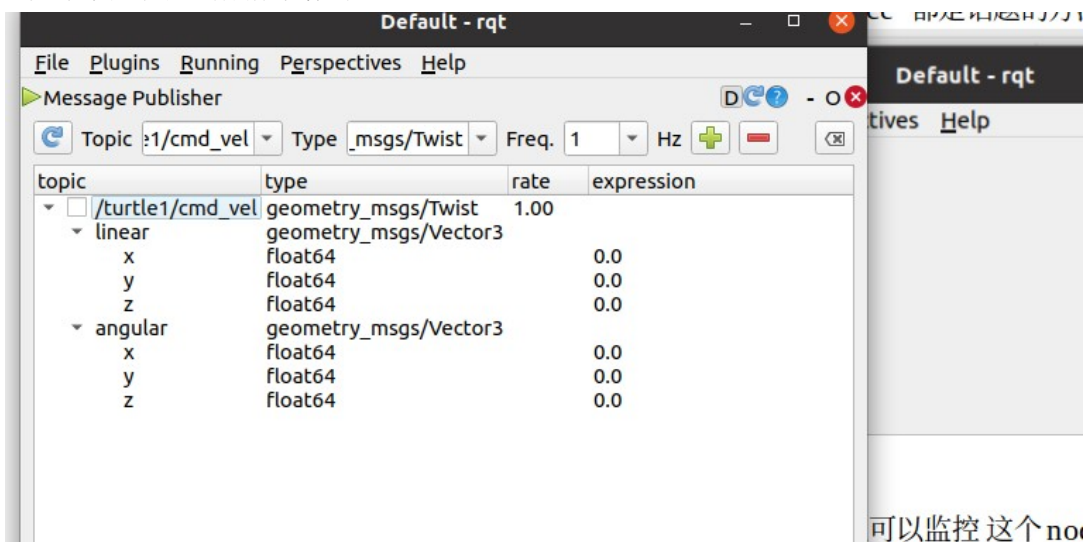
roslaunch rqt_gui rqt_gui

plugins 里面有 topic service 都是话题的方法



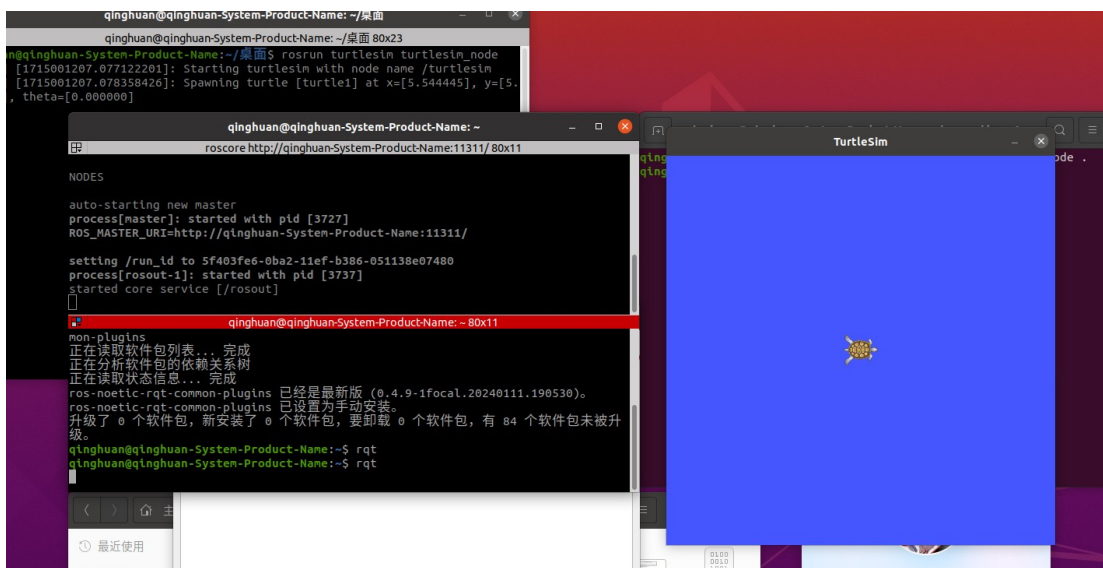
我们启动一个节点 node 他可以监控 这个 node 的话题

发布话题相关的数据和频率



可以监控 这个 node

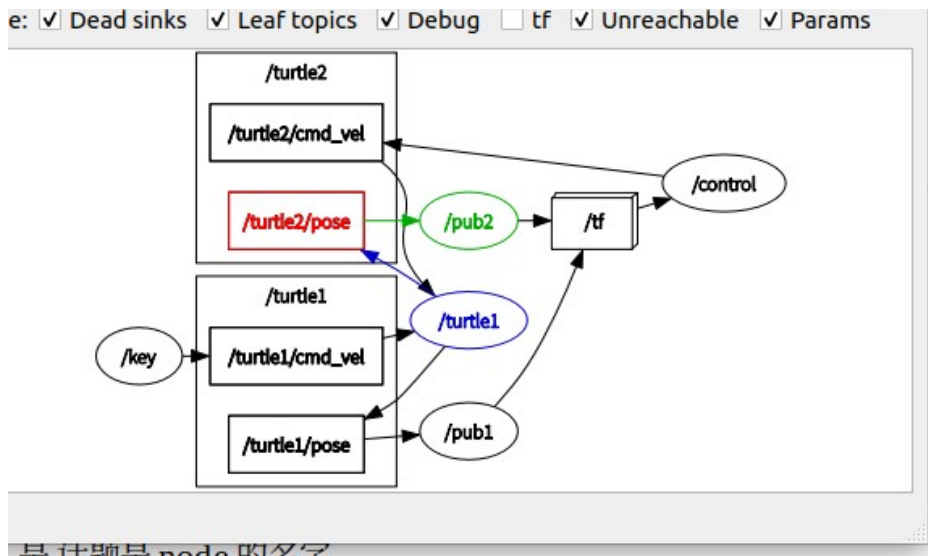
话题相关的数据



rqt_graph 的使用 化节点的关系图

箭头是话题的发布

话题的名字是箭头上的 圆圈 是 话题是 node 的名字



服务段的消息，在这里没有体现 因为发布一次数据他就结束了

rqt_plot 2 维度坐标画图

订阅话题的信息，之后绘制信息

选择话题信息 之后就可以绘制了 roslaunch plumbing_test start_launch.launch 这个是 plumbing_test 功能包 的一个 start_launch.launch 的 launch 文件 目的就是 启动乌龟节点 1

