ROSBAG　指令

1. 記錄一個包含指定主題內容的包文件。
2. 總結一個包文件的內容。
3. 播放一個或多個包文件的內容。
4. 確定一個包在當前系統中是否可以播放，或者是否可以遷移。
5. 修復包文件中的消息，使其可以在當前系統中播放。
6. 使用 Python 表達式轉換包文件。
7. 壓縮一個或多個包文件。
8. 解壓一個或多個包文件。
9. 重新索引一個或多個損壞的包文件。