



WHEELTEC
轮 趣 科 技

launch param 讲解

Launch文件：可实现**多节点启动**和**参数配置**的xml文件

多节点启动

参数配置

Launch标签总览:

<launch> ... </launch> : 根标签

<node> : 启动节点

<include> : 嵌套

<remap> : 重命名

<param> : 全局参数

<rosparam> : 加载参数

<group> : 节点分组

<arg> : 局部参数

<machine> : 远程标签

<env> : 环境变量

<test> : 测试节点

根标签：

```
<launch>  
...  
</launch>
```

launch文件的标签内容都需要包含在根标签下

嵌套：

```
<include>
```

包含其他 launch 文件
包含其他 XML 文件

节点:

模板:

```
roslaunch <package_name> <executable|python>
```

```
<node pkg="package_name" type="executable|python" name="node_name" />
```



示例:

```
roslaunch turn_on_wheeltec_robot wheeltec_robot_node
```

```
<node pkg="turn_on_wheeltec_robot" type="wheeltec_robot_node" name="wheeltec_robot">
```

节点:

<node>

属性	作用
pkg	节点所在的包名
type	可执行文件名
name	重定义节点名
args	传递参数
output	日志输出（log screen）
respawn	“true”，如果节点失效则重启（默认是false）
required	“true”，如果节点失效则关闭整个launch文件（默认不设置）
ns	在命名空间中运行此节点

参数:

三者区别

`<param>`

在参数服务器添加一个参数

`<rosparam>`

从 “.yaml” 文件中一次性导入大量参数

`<arg>`

在 launch 中声明一个参数

参数服务器：

- `roscparam list` : 列出参数服务器中的参数
- `roscparam get` : 获取参数
- `roscparam set` : 设置参数
- `roscparam delete` : 删除参数
- `roscparam load` : 从文件中加载参数到参数服务器
- `roscparam dump` : 将参数服务器的参数写入文件

节点分组:

<group>

```
<group ns = "group_name">  
  ...  
</group>
```

若干个节点划分进
同一个命名空间

```
<group if = "condition">  
  ...  
</group>
```

条件判断执行

重命名:

<remap>

<remap from = "/different_topic" to = "/needed_topic" />

输入

输出



WHEELTEC
轮 趣 科 技

THANK YOU

感谢聆听