



WHEELTEC
轮趣科技

rqt可视化工具集 讲解

rqt可视化工具集

- Node Graph 查看ros话题和节点通信的结构
- TF Tree 查看tf坐标关系链接
- Plot 图形化查看话题数据
- Dynamic Reconfigure 实时调参
- Image View 查看图片
- Bag 记录/复现 ROS进程

Node Graph

指令: `rqt_graph`

椭圆框: 节点名

方形框: 话题名

- Node Only : 只显示节点
- Node Topics (active) : 同时显示话题和节点
- Node Topics (all) : 同时显示话题和节点

TF Tree

指令: `roslaunch rqt_tf_tree rqt_tf_tree`

Plot

指令: `rqt_plot`

Dynamic Reconfigure

指令: `roslaunch rqt_reconfigure rqt_reconfigure`

注意: 需要对应程序中, 参数读取是以指针的形式才可以实时调参

Image View

指令: `rqt_image_view`

Bag

- `rosbag record -a` 记录所有话题
- `rosbag play <name.bag>` 播放一次
- `rosbag play -r num <name.bag>` 倍速播放
- `rosbag play <name.bag> --topic /topic_name` 只播放某个话题



WHEELTEC
轮 趣 科 技

THANK YOU

感谢聆听