

UNIT 3 INTROSPECTION REFERENCES

[roscd](#)

1. [Overview](#)
2. [Other Shells](#)
3. [Command line utilities](#)
 1. [roscd](#)
 2. [rospd](#)
 3. [rosd](#)
 4. [rosls](#)
 5. [rosed](#)
 6. [roscp](#)
 7. [rosrun](#)
4. [Tab Completion](#)

<http://wiki.ros.org/roscd>

[rostopic](#)

***ros comm:** [message_filters](#) / [ros](#) / [roscd](#) / [roscpp](#) / [rosgraph](#) / [rosgraph_msgs](#) / [roslaunch](#) / [roslisp](#) / [rosmaster](#) / [rosmmsg](#) / [roscnode](#) / [rosout](#) / [roscparam](#) / [roscpy](#) / [rosservice](#) / [rostest](#) / [rostopic](#) / [roswtf](#) / [std_srvs](#) / [topic_tools](#) / [xmlrpcpp](#)*

<http://wiki.ros.org/rostopic>

[Topics](#)

***ROS Graph Concepts:** [Nodes](#) / [Topics](#) / [Services](#) / [Messages](#) / [Bags](#) / [Master](#) / [Parameter Server](#)*

Contents

1. [Topic Types](#)
2. [Topic Transports](#)
3. [Topic Tools](#)
4. [Topic statistics](#)
5. [Client Library Support](#)
 1. [Python](#)
 2. [C++](#)

<http://wiki.ros.org/Topics>

[rqt_web](#)

[rqt_common_plugins](#): [rqt_action](#) / [rqt_bag](#) / [rqt_bag_plugins](#) / [rqt_console](#) / [rqt_dep](#) / [rqt_graph](#) / [rqt_image_view](#) / [rqt_launch](#) / [rqt_logger_level](#) / [rqt_msg](#) / [rqt_plot](#) / [rqt_publisher](#) / [rqt_py_common](#) / [rqt_py_console](#) / [rqt_reconfigure](#) / [rqt_service_caller](#) / [rqt_shell](#) / [rqt_srv](#) / [rqt_top](#) / [rqt_topic](#) / [rqt_web](#)

http://wiki.ros.org/rqt_web

[rqt_runtime_monitor](#) [Documentation Status](#)

[rqt_robot_plugins](#): [rqt_moveit](#) / [rqt_nav_view](#) / [rqt_pose_view](#) / [rqt_robot_dashboard](#) / [rqt_robot_monitor](#) / [rqt_robot_steering](#) / [rqt_runtime_monitor](#) / [rqt_rviz](#) / [rqt_tf_tree](#)

http://wiki.ros.org/rqt_runtime_monitor?distro=kinetic

[rqt_robot_plugins](#)

[rqt_robot_plugins](#): [rqt_moveit](#) / [rqt_nav_view](#) / [rqt_pose_view](#) / [rqt_robot_dashboard](#) / [rqt_robot_monitor](#) / [rqt_robot_steering](#) / [rqt_runtime_monitor](#) / [rqt_rviz](#) / [rqt_tf_tree](#)

http://wiki.ros.org/rqt_robot_plugins

[rqt](#)

[rqt](#): [rqt_gui](#) / [rqt_gui_cpp](#) / [rqt_gui_py](#)

<http://wiki.ros.org/rqt>

[rqt_console](#)

[rqt_common_plugins](#): [rqt_action](#) / [rqt_bag](#) / [rqt_bag_plugins](#) / [rqt_console](#) / [rqt_dep](#) / [rqt_graph](#) / [rqt_image_view](#) / [rqt_launch](#) / [rqt_logger_level](#) / [rqt_msg](#) / [rqt_plot](#) / [rqt_publisher](#) / [rqt_py_common](#) / [rqt_py_console](#) / [rqt_reconfigure](#) / [rqt_service_caller](#) / [rqt_shell](#) / [rqt_srv](#) / [rqt_top](#) / [rqt_topic](#) / [rqt_web](#)

http://wiki.ros.org/rqt_console

ROS System Profiling and Visualization
Dan Brooks

<http://nerve.uml.edu/ros-2014/ROS%20System%20Profiling%20and%20Visualization%20-%20Dan%20Brooks.pdf>

[rosgraph_msgs/TopicStatistics](#) Message

http://docs.ros.org/api/rosgraph_msgs/html/msg/TopicStatistics.html

<http://wiki.ros.org/rosprofler>