

```
1  #include "ros/ros.h"
2  #include "std_msgs/String.h"
3  #include "std_msgs/Int8.h"
4  #include "std_msgs/Int16.h"
5  #include "std_msgs/Float64.h"
6  #include "std_msgs/Float32.h"
7
8  #define SLOW 1000
9  #define FAST 500
10
11 /**
12  * !FUNCIONS DELS SUBSCRIPTORS!
13  */
14 void tempsCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
15 {
16     ROS_INFO("temps: [%d]", msg2->data);
17 }
18
19 void ErrorCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
20 {
21     ROS_INFO("Error: [%d]", msg2->data);
22 }
23 //Velocitats
24 void Vel_FLCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
25 {
26     ROS_INFO("Velocitat Roda davant-esquerra: [%d]", msg2->data);
27 }
28 void Vel_FRCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
29 {
30     ROS_INFO("Velocitat Roda davant-dreta: [%d]", msg2->data);
31 }
32
33 void Vel_BLCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
34 {
35     ROS_INFO("Velocitat Roda darrera-esquerra: [%d]", msg2->data);
36 }
37
38 void Vel_BRCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
39 {
40     ROS_INFO("Velocitat Roda darrera-dreta: [%d]", msg2->data);
41 }
42 //Senyals de control
43 void Cont_FLCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
44 {
45     ROS_INFO("Control Roda davant-esquerra: [%d]", msg2->data);
46 }
47 void Cont_FRCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
48 {
49     ROS_INFO("Control Roda davant-dreta: [%d]", msg2->data);
50 }
51
52 void Cont_BLCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
53 {
54     ROS_INFO("Control Roda darrera-esquerra: [%d]", msg2->data);
55 }
56
57 void Cont_BRCallback(const std_msgs::Int8::ConstPtr& msg2)
58 {
59     ROS_INFO("Control Roda darrera-dreta: [%d]", msg2->data);
60 }
61 //Intensitats
62 void Int_FLCallback(const std_msgs::Float64::ConstPtr& msg2)
63 {
64     ROS_INFO("Intensitat Roda davant-esquerra: [%f]", msg2->data);
65 }
66
```

```

67 void Int_FRCallback(const std_msgs::Float64::ConstPtr& msg2)
68 {
69     ROS_INFO("Intensitat Roda davant-dreta: [%f]", msg2->data);
70 }
71
72 void Int_BLCallback(const std_msgs::Float64::ConstPtr& msg2)
73 {
74     ROS_INFO("Intensitat Roda darrera-esquerra: [%f]", msg2->data);
75 }
76
77 void Int_BRCallback(const std_msgs::Float64::ConstPtr& msg2)
78 {
79     ROS_INFO("Intensitat Roda darrera-esquerra: [%f]", msg2->data);
80 }
81
82 //Nivell de bateria
83 void BatCallback(const std_msgs::Float64::ConstPtr& msg2)
84 {
85     ROS_INFO("Bateria: [%f]V", msg2->data);
86 }
87
88 void VccCallback(const std_msgs::Float64::ConstPtr& msg2)
89 {
90     ROS_INFO("Vcc: [%f]V", msg2->data);
91 }
92
93 //Posicio
94 void PosXCallback(const std_msgs::Float32::ConstPtr& msg2)
95 {
96     ROS_INFO("PosX: [%f]m", msg2->data);
97 }
98
99 void PosYCallback(const std_msgs::Float32::ConstPtr& msg2)
100 {
101     ROS_INFO("PosY: [%f]m", msg2->data);
102 }
103 void ThetaCallback(const std_msgs::Float32::ConstPtr& msg2)
104 {
105     ROS_INFO("Theta: [%f]e", msg2->data);
106 }
107
108 msg2->data
109
110 int main(int argc, char **argv)
111 {
112     ros::init(argc, argv, "listener");
113
114     ros::NodeHandle n;
115
116     ros::Subscriber sub2 = n.subscribe("Temps", SLOW, tempsCallback);
117     ros::Subscriber sub3 = n.subscribe("Error", SLOW, ErrorCallback);
118     ros::Subscriber sub4 = n.subscribe("Velocitat_FL", FAST, Vel_FLCallback);
119     ros::Subscriber sub5 = n.subscribe("Velocitat_FR", FAST, Vel_FRCallback);
120     ros::Subscriber sub6 = n.subscribe("Velocitat_BL", FAST, Vel_BLCallback);
121     ros::Subscriber sub7 = n.subscribe("Velocitat_BR", FAST, Vel_BRCallback);
122     ros::Subscriber sub8 = n.subscribe("Intensitat_FL", SLOW, Int_FLCallback);
123     ros::Subscriber sub9 = n.subscribe("Intensitat_FR", SLOW, Int_FRCallback);
124     ros::Subscriber sub10 = n.subscribe("Intensitat_BL", SLOW, Int_BLCallback);
125     ros::Subscriber sub11 = n.subscribe("Intensitat_BR", SLOW, Int_BRCallback);
126     ros::Subscriber sub12 = n.subscribe("Bateria", SLOW, BatCallback);
127     ros::Subscriber sub13 = n.subscribe("Vcc", SLOW, VccCallback);
128     ros::Subscriber sub14 = n.subscribe("Control_FL", SLOW, Cont_FLCallback);
129     ros::Subscriber sub15 = n.subscribe("Control_FR", SLOW, Cont_FRCallback);
130     ros::Subscriber sub16 = n.subscribe("Control_BL", SLOW, Cont_BLCallback);
131     ros::Subscriber sub17 = n.subscribe("Control_BR", SLOW, Cont_BRCallback);

```

```
132   ros::Subscriber sub18 = n.subscribe("Pos_X", FAST, PosXCallback);
133   ros::Subscriber sub19 = n.subscribe("Pos_Y", FAST, PosYCallback);
134   ros::Subscriber sub20 = n.subscribe("Theta", FAST, ThetaCallback);
135
136   ros::spin();
137
138   return 0;
139 }
140
```