参数服务器的使用

2022年11月23日 星期三 19:40

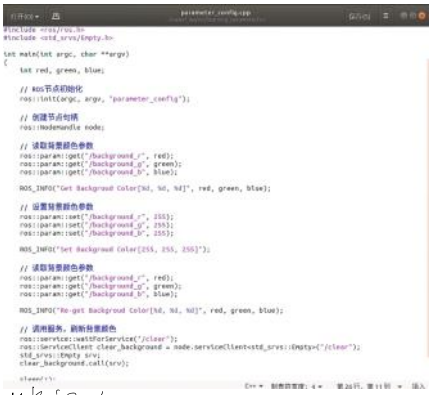
创个包先

- 创建功能包

```
$ cd ~/catkin_ws/src
$ catkin_create_pkg learning_parameter roscpp rospy std_srvs
```

以命令行控制 ros param

以 Cpp 控制 ros param



编译代码

- 配置代码编译规则

如何配置CMakeLists.txt中的编译规则

- 设置需要编译的代码和生成的可执行文件；
- 设置链接库；

```
add_executable(parameter_config src/parameter_config.cpp)
target_link_libraries(parameter_config ${catkin_LIBRARIES})
```

CMakeLists.txt

```
$ cd ~/catkin_ws
$ catkin_make
$ source devel/setup.bash
$ roscore
$ rosrun turtlesim turtlesim_node
$ rosrun learning_parameter parameter_config
```

```
hcx@hcx-vpc:~$ rosrun learning_parameter parameter_config
[ INFO] [1562816961.890709151]: Get Background Color[69, 86, 255]
[ INFO] [1562816961.104068283]: Set Background Color[255, 255, 255]
[ INFO] [1562816961.110197845]: Re-get Background Color[255, 255, 255]
```