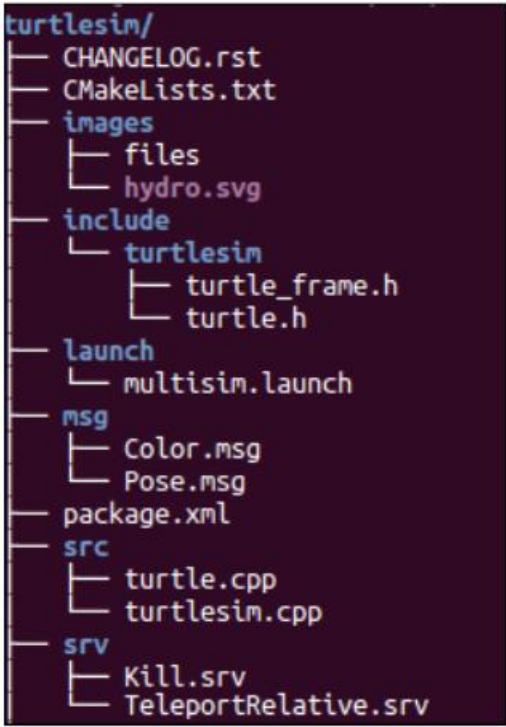
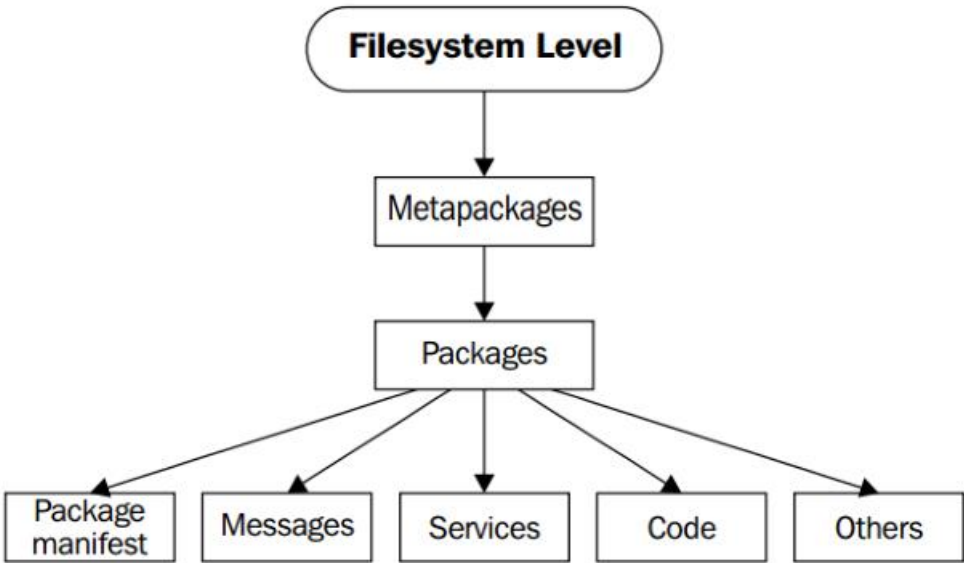
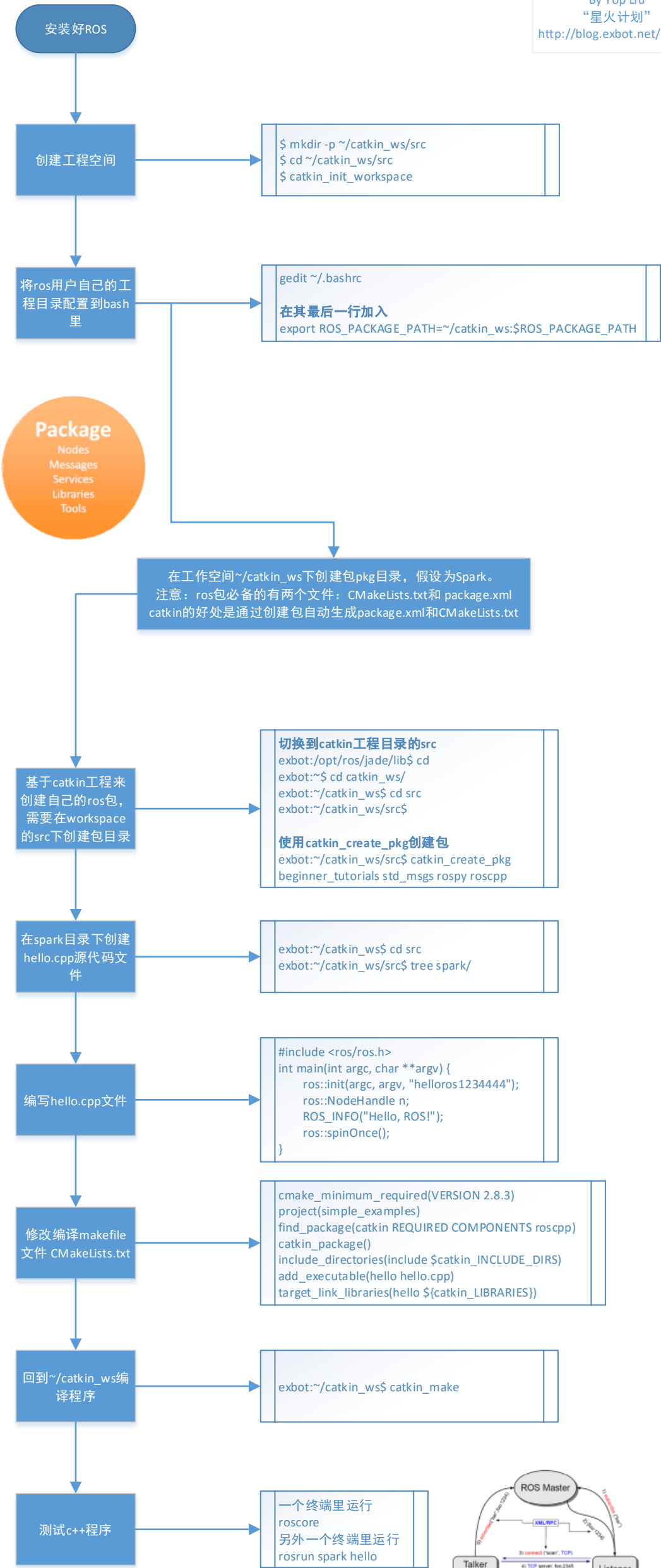


ROS的C++程序编译流程图

V0.1

2016.03.33

By Top Liu
“星火计划”
<http://blog.exbot.net/spark/>



package的基本结构

- include/package_name/:** 此目录包含了你所需要库的头文件。不要忘记导出功能包清单, 因为它们还会被其他功能包所使用。
- msg/:** 如果你要开发非标准消息, 请把文件放在这里。
- scripts/:** 其中包括Bash、Python或任何其他脚本的可执行脚本文件。
- src/:** 这是存储程序源文件的地方。你可能会为节点创建一个文件夹或按照你希望的方式去组织它。
- srv/:** 这表示的是服务 (srv) 类型。
- CMakeLists.txt:** 这是CMake的生成文件。
- package.xml:** 这是功能包清单文件。

Package常用命令

- roscd** 此命令用于更改目录, 类似于Linux中的cd命令。
- roscd** 此命令用来编辑文件。
- roscpp** 此命令用于从一些功能包复制文件。
- roscd** 此命令列出功能包的目录。
- rosls** 此命令列出功能包下的文件, 类似于Linux中的ls命令。

