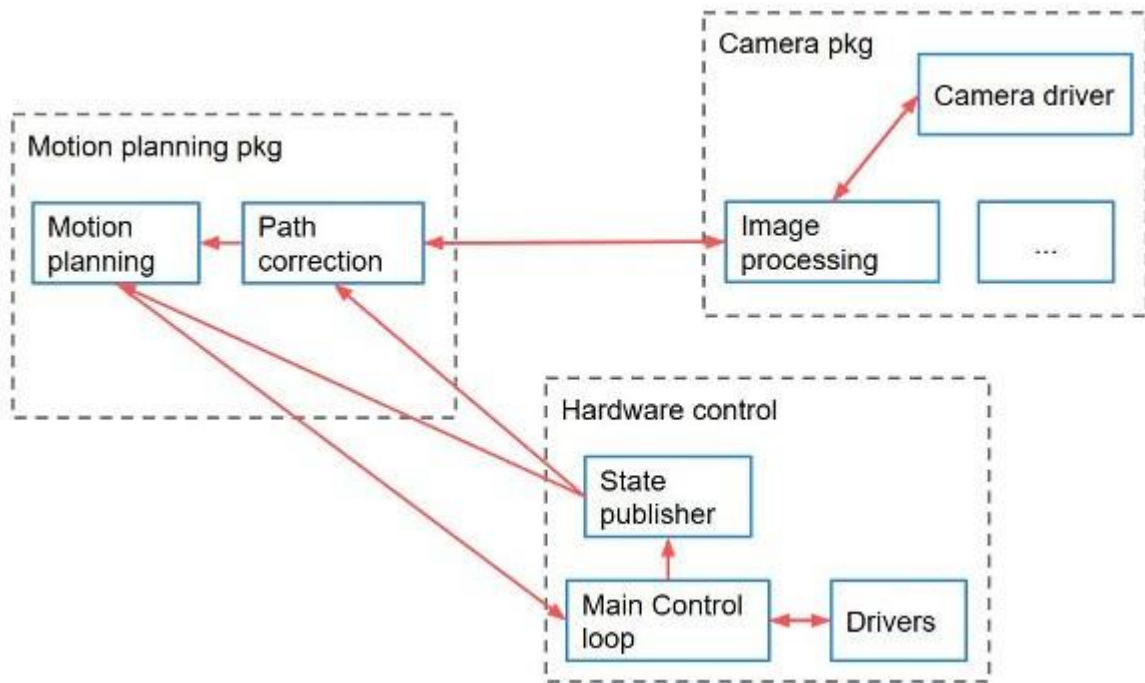


## NODE NEDİR?

ROS'ta çalıştırılabilen her program dosyası bir node (düğüm) olarak adlandırılır. Başka bir tanımında ise node'lar hesaplama yapmaya yarayan birer süreç olarak tanımlanır. Farklı node'lar arasında iletişim sağlamak ROS'ta bulunan iletişim kanalları ile mümkündür. ROS tabanlı hazırlanan bir projede tek bir node'un her isteri karşılayamayacağı düşünüldüğünde bu iletişimi kurabilmek oldukça önemlidir. Örnek vermek gerekirse bir robot kol düşünelim. Bu robot kolun donanım kısmında birçok farklı parça ve sensör yer alır. Bu bağlamda bir node motor hareketlerini kontrol ederken bir diğerrinin hareket planlama yapması gerekebilir. Node'lar ROS client library olarak geçen ve aslında C++ ve Python için bir ROS kütüphanesi olan bir paket aracılığıyla yazılırlar.



Burada farklı paketler altında bulunan farklı node'lar ve aralarındaki iletişim gösterilmektedir.