

NODE OLUŞTURMA

ROS'ta node'lar C++ kullanılarak içinde bulunulan paketin src dosyasının altında oluşturulur. Bu işlem terminal aracılığıyla veya kod editörleri üzerinden yapılabilir.

Terminal üzerinden node oluşturmak için:

- Üzerinde çalışılacak paketin src dosyasına gidilmeli. Bunun için " cd workspace_adı/src/paket_adı/src/ " yazılmalıdır.
- Daha sonrasında terminale " touch node_adı.cpp " yazılmalıdır.
- C++ üzerinden node oluşturuldu. Bu node aslında C++ tabanlı bir kod dosyasıdır ve içeriği kullanıcı isteğine göre düzenlenebilir. Bu düzenlemeyi yapmak için vim editörü varsa terminale " vim node_adı.cpp " yazılabilir.

Kod editörü üzerinden node oluşturma:

- Bunun için kullanılacak birçok farklı editör var ancak benim tecrübelerime göre en iyilerinden birisi Visual Studio Code.
- VS Code aracılığıyla workspace dosyası direkt olarak editörde açılarak üzerinde yeni dosya oluşturma, editleme ve benzeri işler yapılabilir.