

SIK KULLANILAN KALIPLAR

NOT:

- nh : NodeHandle object'i

Publisher:

```
ros::Publisher publisher_adı= nh.advertise<paket_adı::dosya_adı>("/topic_adı", queue_size)
```

Subscriber:

```
ros::Subscriber subscriber_adı=nh.subscribe("/topic_adı", queue_size,  
callback_fonksiyon_adı)
```

Service Client:

```
ros::ServiceClient client_adı=nh.serviceClient<paket_adı::dosya_adı>("/servis_adı")
```

Service Server:

```
ros::ServiceServer server_adı=nh.advertiseService("/servis_adı", fonksiyon_adı)
```

ÖNEMLİ NOKTALAR:

- Subscriber ve service server tanımı olan dosyaların sonunda `ros::spin()` ya da `ros::spinOnce()` çağırmak
- `paket_adı::dosya_adı` yazan yerler aslında koda başlarken de include ettiğimiz kısımlar
- Yukarıdaki tanımlamalar `int main()` içerisinde yapılmalı
- İngilizce karakterler kullanılmalı