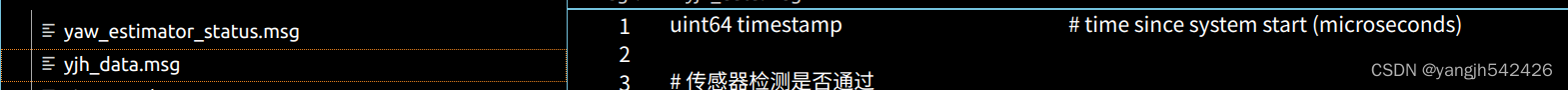
# PX4添加topic并记录到日志的步骤

## 新建.msg文件

在工程文件目录下的msg文件夹中新建.msg文件，文件名为你所想要的话题名，内容仿照其余.msg文件输入需要保存的信息，



 第一行默认为时间戳，后面定义自己需要的数据，即你需要的结构体里的数据或者topic里的数据，（亲测无法定义整型数组和int，可以使用float\bool\uint），编写后保存。

## 添加.msg文件路径至[CMakeLists](https://so.csdn.net/so/search?q=CMakeLists&spm=1001.2101.3001.7020" \t "/home/hxj/文档\\x/_blank).txt

在msg文件下一层有CMakeLists.txt，然后在里面添加上面命名的.msg。在set(msg\_files        后插入新建的.msg文件。

## 添加该话题到日志中

在src/modules/logger模块中找到logged\_topics.cpp文件，在add\_default\_topics函数中添加添加话题，常用add\_topic\_multi("yjh\_data", 100, 1)或add\_topic("yjh\_data", 100)函数，其中第一个参数为话题名称、第二个参数为间隔时间（ms）、第三个参数为添加话题的个数（可选）。

## 编译与使用

在根目录下正常编译，编译成功后会生成对应的.h文件在build/固件版本/uORB/topics文件夹中。后续需要用到该话题时，include该.h文件即可。

例：

|  |
| --- |
| .hpp文件中    #include <uORB/topics/yjh\_data.h>    uORB::Subscription \_yjh\_data\_sub{ORB\_ID(yjh\_data)};//订阅申明    uORB::Publication<yjh\_data\_s> \_yjh\_data\_pub {ORB\_ID(yjh\_data)};//发布申明      .cpp文件中    yjh\_data\_s yjh\_data1;//定义    yjh\_data1.timestamp = hrt\_absolute\_time();//取时间戳，尽量定义后就赋值    ...//其余信息定义    \_yjh\_data\_pub.publish(yjh\_data1);//信息发布 |