**ROS基础**

Ros中的订阅主题(ros::Subscriber)与发步主题(ros::Publisher)的基本用法：

ros::Subscriber(订阅器)



在上述语句中n为ros::NodeHandle句柄；“chatter”为订阅的主题；参数1000为处理队列大小(当缓存达到1000条消息后，自动舍弃时间戳更早的消息)；&Listener::callback为回调函数，&listener回调函数所处的类即当前类(this,不存在类时可忽略)。



ros::Publisher(发布器)



在上述语句中，第一个参数“chatter”为发布的主题，第二个参数是发布序列的大小，如果发布的消息的频率太高，缓冲区中的消息在大于1000个开始舍弃。

ros::spin()(循环且监听反馈函数)，循环是指程序运行到这里，就会一直在这里循环，同时在循环内调用反馈函数(callback)。

ros::spinOnce()(监听反馈函数)，只能监听反馈函数，不能循环，与ros::ok()、ros::Rate loop\_rate(10)搭配使用，具体实例如下(情况1：控制10Hz速度，运行callback函数；情况2：相当于ros::spin())。

