

## 1.2 ROS 节点的创建与编译

最小节点的代码:

```
#include <ros/ros.h> //任何一个 ROS 节点都需要包含
#include <std_msgs/Float64.h> //Float64 消息类型的头文件
int main (int argc, char **argv)
{
    ros::init(argc, argv, "minimal_node"); //此节点的名称将为 "minimal_node "

    ros::NodeHandle n; //创建一个 ros NodeHandle 对象，可以这个对象可以建立节点间的网络通信

    std_msgs::Float64 input_float; //声明一个 Float64 类型的变量
    input_float.data = 0.5; //对变量进行赋值
    while(ros::ok())
    {
        ROS_INFO_STREAM("input_float:"<<input_float);
        //不断打印变量的数值
    }
    return 0;
}
```