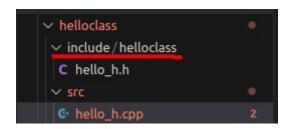
在 ros 中分文件实现 class 的类函数

1、在 inlcude 的功能包下面创建头文件



helloclass 是功能包 功能包的 include 下面的 helloclass 功能包下面创建一个头文件 里面有一个 namespace hello_ns

一个 class hello_pub

在 src 中创建 cpp 文件

在功能包的 src 文件下创建一个 cpp 文件

```
> devel
                                                         public:
       V SIC
                                                  11
                                                         void ru

→ helloclass

                                                  12

∨ include / helloclass

                                                         };
\bigcirc
          C hello_h.h
                                                         } // na
          ∨ src
           @ hello_h.cpp
          M CMakeLists.txt
                                                         #endif
                                                  18
          n package.xml
         > plumbing_pub_sub
         > plumbing server client
```

在这里我们是在 main 函数地方 就算我们要调用这个 class 里面实现这个具体的功能

- 1、头文件包含 ros 的头文件 我们的 h 是在 include/helloclass 这个功能包下的 hello_h.h 文件
- 2、我们在 namespace 空间下, void hello_pub::run

返回值为 无 hello_pub 作用域下的 run 成员函数

3、实现 main 函数的 int main(int argc, char * argv[]) {

ros::init 初始化节点

调用 class 的方法 作用域 hello_ns::hello_pub obj

```
src > helloclass > src > & hello_h.cpp > ...

1  #include"ros/ros.h"
2  #include"helloclass/hello h.h"
3
4  namespace hello_ns{
5
6
7  void hello_pub::run()
8  {
9  ROS_INFO("Hello");
10  }
11 }
12
13  int main(int argc, char *argv[])
14 {
15  ros::init(argc,argv,"hellonewnode");
16  hello_ns::hello_pub obj;
17  obj.run();
18
19  return 0;
20 }
21
```