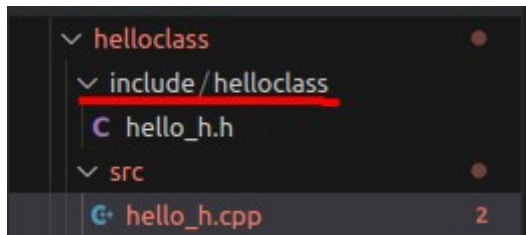


在 ros 中分文件实现 class 的类函数

1、在 include 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

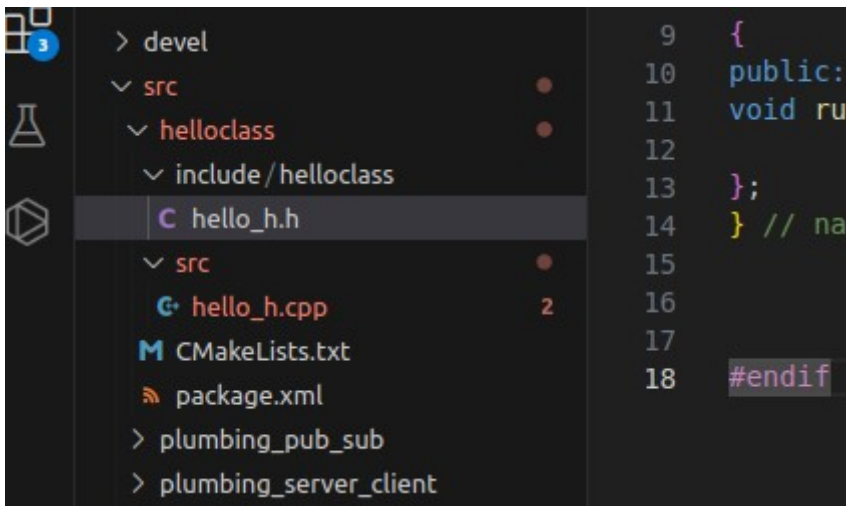
里面有一个 namespace hello_ns

一个 class hello_pub

在 src 中创建 cpp 文件

```
src > helloclass > include > helloclass > C hello_h.h > ...
1  < #ifndef helloh
2  #define helloh
3
4
5  namespace hello_ns
6  {
7
8  class hello_pub
9  {
10 public:
11 void run();
12
13 };
14 } // namespace hello_ns
15
16
17
18 #endif
```

在功能包的 src 文件下创建一个 cpp 文件



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

