adapter设计架构源码分析

1. apollo adapter top arch： adapter\_manager.h, adapter\_manager.h:

（1） 类AdapterManager分析：

1） Init(AdapterManagerConfig &configs)函数：根据传入的 AdapterManagerConfig类，配置ros节点，包括创建Nodehandle，创建订阅 或 者发布话题。

2） Init(const std::string &adapter\_config\_filename)函数：根据传入的配置文件路 径，通过调用Init(AdapterManagerConfig &configs)函数，配置ros节点。

3） Initialized()函数：返回此ros nodehandle是否已经初始化，上两个函数中有设 置。

4） CreateTimer()函数创建一个周期timer，以一个类成员函数作为超时函数，在RTK localization函数中有使用到。

5） node\_handle\_指针，指向node handle指针，后续话题的发布都是基于此。

6）Enable##name()函数：创建nodehandle和topic，也就是init调用的函数。

7）Add##name##Callback函数：添加回调函数。name换成相应的模块名字。

6) observers\_变量和Observe()函数没有找到作用。

（2） 类AdapterManager使用：

1） adapter可用于创建node handle及其topic，可通过配置文件配置。

2） 使用时只需要创建相应的配置文件（可参考/apollo/modules/perception/conf/ adapter.conf，及相应的BUILD文件），

3） 调用接口（可参考/apollo/modules/perception/perception.cc中的Init()函数）。