将turtlebot3\_01\_service\_test放到工作空间的src目录下，catkin\_make编译后设置环境变量：

1.cd turtlebot3\_ws

2.source ./devel/setup.bash

操作过程：

终端1执行：roslaunch turtlebot3\_gazebo turtlebot3\_empty\_world.launch

终端2执行：rosrun 01\_service\_pkg service\_test.py

终端3执行：rosservice list

观察到存在/turtlebot\_command服务

终端3执行：rosservice call /turtlebot\_command

返回如下内容：

success: True

message: "Change turtlebot command state!"

终端2返回如下内容：

Publish turtlebot velocity command![1]