

ソフト班 Linux&ROS教育

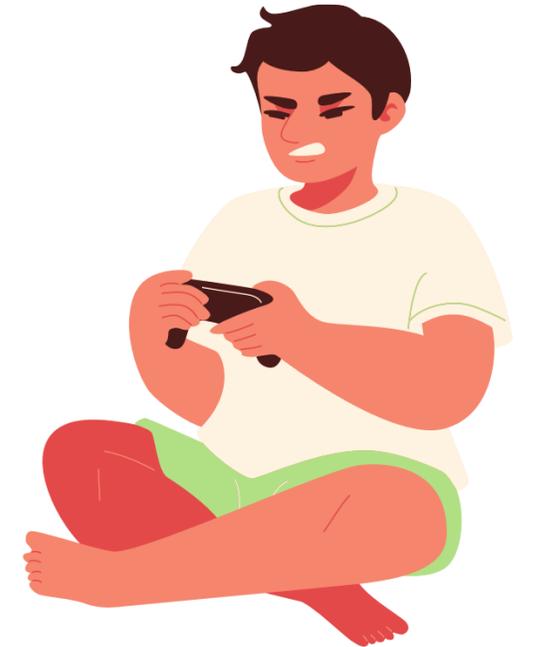
ROS講習会

#5 サービス通信を理解しよう



今回の内容

- 前回の復習
- サービス通信とは
- レッツツコーティンガ



前回の復習

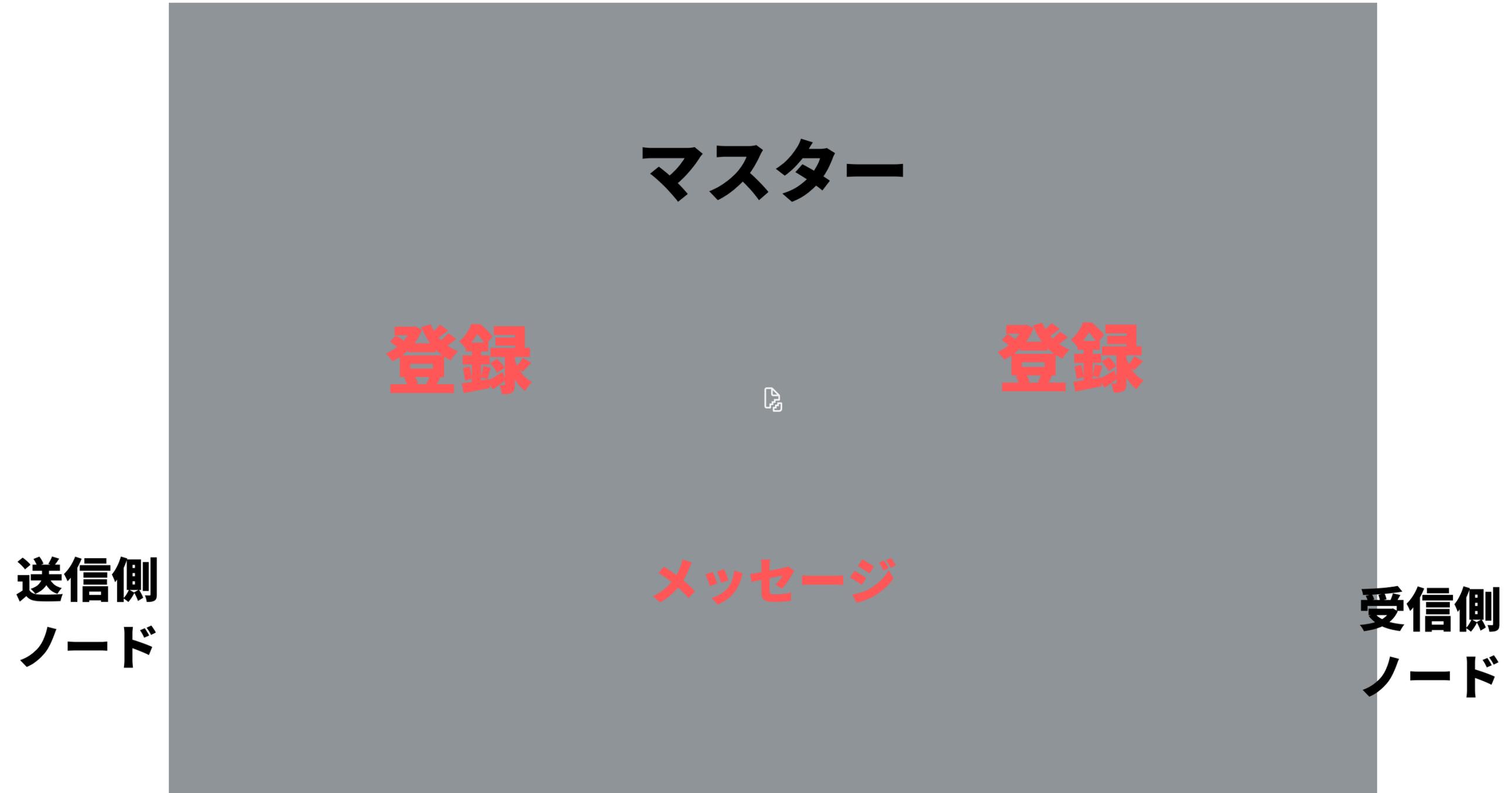
送る情報のことで
型とフィールドがある

トピック通信

||

多対多の非同期通信

トピック通信とは



トピック通信とは

- **一方的なメッセージの送信/受信**
- **多数対多数が接続**
- **連続的なメッセージの送受信**
- **受信側を、購読者 (Subscriber) という**
- **送信側を、配布者 (Publisher) という**

サービス通信とは

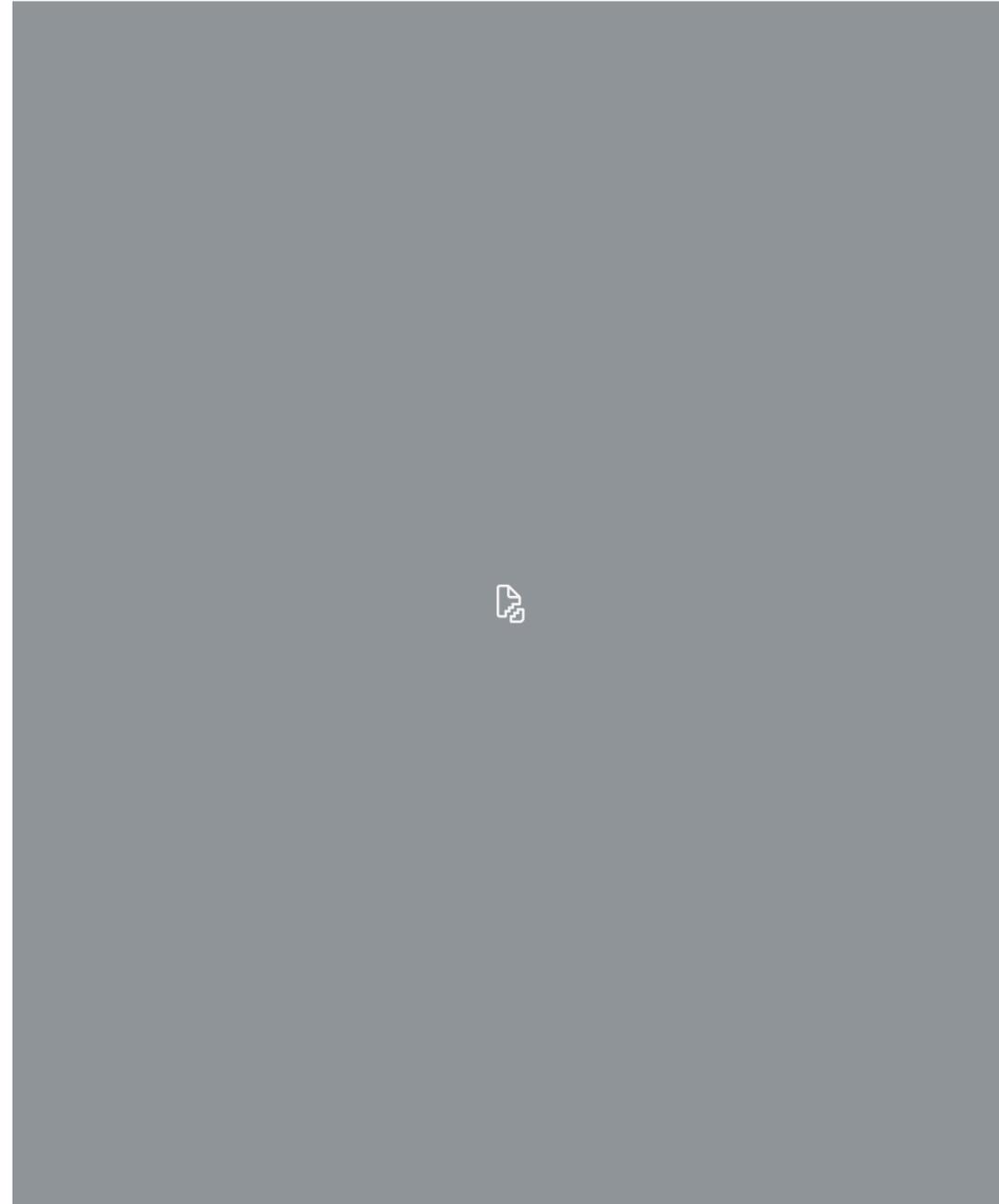
サービス通信

II

1対1の同期通信

- **1対1の双方向型**の通信(同期通信)
- **非連続的**なメッセージの送受信
- 関数を呼び出して、そのモドリッチを取得する
- 呼び出し側を、クライアントという
- 呼び出される側を、サーバーという

サービス通信とは



レキコニテグ!!

今日の課題

今日の課題1

今日のサンプルコードを完成させる