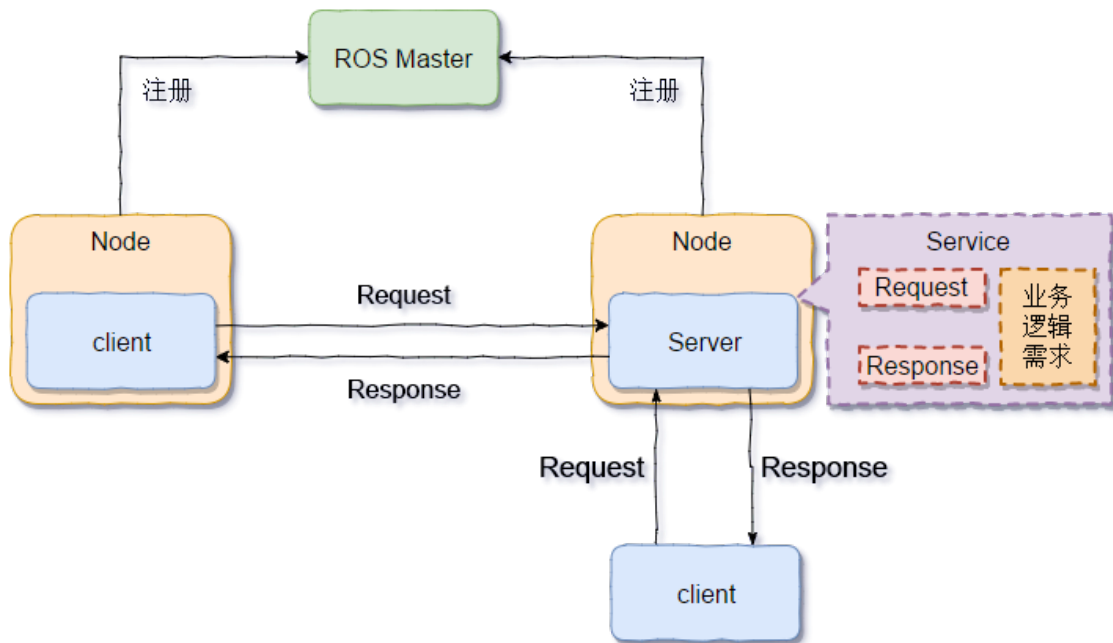


# Service通讯架构



黑马程序员

ROS提供了节点与节点间通讯的另外一种方式：service通讯。

Service通讯分为 `client`端 和 `server`端。

- `client`端 负责发送请求(Request)给 `server`端。
- `server`端 负责接收 `client`端 发送的请求数据。
- `server`端 收到数据后，根据请求数据和当前的业务需求，产生数据，将数据(Response)返回给 `client`端。

Service通讯的特点：

- 同步数据访问
- 具有响应反馈机制
- 一个server多个client
- 注重业务逻辑处理

Service通讯的关键点：

- `service` 的地址名称
- `client`端 访问 `server`端 的数据格式
- `server`端 响应 `client`端 的数据格式