# 功能列表

可以使用 rosservice 命令查询当前小乌龟的功能

```
1 rosservice list
```

# 清除功能

```
1 rosservice call /clear
```

可以清理小乌龟走过的线路

### 杀死小乌龟

```
1 rosservice call /kill "name: 'turtle1'"
```

!!!tip

小乌龟默认名称为 turtle1

### 重置小乌龟

```
1 rosservice call /reset
```

可以让整个界面进入初始化状态

### 创建小乌龟

```
1 rosservice call /spawn "x: 4.0
2 y: 5.0
3 theta: 3.14
4 name: 'mine'"
```

!!!tip

通过设置 x , y 来设置新乌龟的位置。通过设置 theta 来设置小乌龟头的朝向。通过设置 name 来设置小乌龟的名称。

## 设置画笔

```
1 rosservice call /turtle1/set_pen "{r: 255, g: 0, b: 0, width: 10, 'off': 0}"
```

!!!tip

r,g,b控制画笔的颜色值。取值范围为0-255.

```
1 \ `with` 控制的是画笔的粗细。
2 \ 3 \ `off`表示是否使用画笔,0代表是使用,1为不使用。
```

# 设置绝对位置

```
1 rosservice call /turtle1/teleport_absolute "x: 3.0
2 y: 4.0
3 theta: 1.57"
```

#### !!!tip

通过设置 x, y 来设置新乌龟的位置。通过设置 theta 来设置小乌龟头的朝向。

## 设置相对位置

```
rosservice call /turtle1/teleport_relative "linear: 1.0 angular: 1.57"
```

#### !!!tip

linear 负责线速度

```
      1
      `angular`复杂角速度

      2
      按照单位为1s的时间运行。

      4
      直接显示在1s后的位置上。
```