1. 如何新建功能包？

右键src文件夹---最后一个：create catkin package ---输入功能包名称----在dependency中输入roscpp rospy std\_msgs

1. 编写完代码如何跑起来测试？
   1. 在scripts文件中打开终端，添加可执行文件chmod +x \*.py , 之后可以用 ll 命令查看
   2. 配置CMAKEList.txt

# catkin\_install\_python(PROGRAMS

# scripts/my\_python\_script

# DESTINATION ${CATKIN\_PACKAGE\_BIN\_DESTINATION}

# )

把my\_python\_script换成自己的文件，如plumbing\_service.py

* 1. 编译shift+ctrl+B
  2. 在功能包目录下 source ./devel/setup.bash
  3. 启动功能包rosrun 功能包名称 程序名

如rosrun plumbing\_service\_client plumbing\_service.py

* 1. 命令（打开一个新终端也要source一下）检测服务端是否成功 rosservice call 话题名称, 再按一下tab键自动补齐(前面有空格)，然后可以自己修改一下数据（注意数据修改时，光标移动到数字上再按delete）后回车

如rosservice call AddInts “num1: 0 num2: 0”

通信机制实操

1. 启动乌龟

roscore,rosrun turtlesim turtlesim\_node,

rosrun turtlesim turtlesim\_teleop\_key