

- 1.调用服务
- 2.动态设置参数

1.调用服务

```
import rospy

if __name__ == "__main__":
    rospy.init_node('service_demo',anonymous=True)

    rospy.wait_for_service('/move_base/clear_costmaps')
    self.clear_costmap = rospy.ServiceProxy('move_base/clear_costmaps', Empty)

    r = rospy.Rate(0.2)
    r.sleep()
    rospy.loginfo("clear_costmap...")
    self.clear_costmap()
```

上面代码完成/move_base/clear_costmaps服务的调用，即等于rosservice call /move_base/clear_costmaps

2.动态设置参数

通过rosrun rqt_reconfigure rqt_reconfigure设置参数改为使用代码调用修改