

作业-小乌龟跟随

注：本任务不需要编写代码 在本仓库的example_workspace中有一个功能包learning_tf，其中有这些功能包：

- turtle_tf_broadcaster：
 - **参数：** `turtlename`，要发布tf坐标变换的turtle的名字
 - **节点功能：** 可以从话题中获取小乌龟的位置信息，并发布从world到 `turtlename` 的tf坐标变换
- turtle_following：
 - **参数：** `source_frame`，要被跟随的turtle的名字
 - **节点功能：** 生成一只小乌龟 `turtle2`，并跟随 `source_frame`

你需要完成的任务：

广播turtle1和turtle2的tf坐标变换，并让turtle2跟随turtle1。

ros2 run时指定参数的方法：

```
ros2 run learning_tf turtle_tf_broadcaster --ros-args -p turtlename:=小乌龟  
的名字
```

提交要求：

一张截图,名为姓名_turtle_following，截图小乌龟正在跟随的情况，例如：

