HW1-CH2 Introduction to ROS Basic

1. 运行海龟仿真器，并使用命令行工具新产生2只海龟；

2. 查看3只海龟的计算图结构；

3. 使用命令行工具控制一只海龟做圆周运动，并显示位置曲线；

Assignment3
Command Line (Ctrl + Alt + T)
1. roscore
2. rosrun turtlesim turtlesim_node
3. rostopic pub -r 10 /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/Twist "linear:
  x: 0.5
  y: 0.0
  z: 0.0
angular:
  x: 0.0
  y: 0.0
  z: 0.5"
4. rqt_plot -> Topic/turtle1/pose