

1. 根据本讲内容及源码，实现语音控制机器人运动场景：

- 通过“向前”、“向后”、“向左”、“向右”、“停止”等语音命令，控制Gazebo中仿真机器人运动；
- 收到命令后，语音输出一段话，例如：“太阳当空照，花儿对我笑”；
- 可在以上基础功能上添加更多创意功能。



Assignment1:

1. Ctrl + Alt + T
2. `roslaunch mbot_gazebo robot_control.launch`
3. `roslaunch robot_voice voice_teleop.launch`
4. `rostopic pub /voiceWakeup std_msgs/String "data: ""`