

使用海龟仿真器，完成以下编程作业：

1. 创建一个节点，在其中实现一个订阅者和一个发布者，完成以下功能：

- 发布者：发布海龟速度指令，让海龟圆周运动
- 订阅者：订阅海龟的位置信息，并在终端中周期打印输出

2. 创建另外一个节点，在其中实现一个客户端，完成以下功能：

- 客户端：请求海龟诞生的服务，在仿真器中产生一只新的海龟

3. 综合运用话题与服务编程、命令行使用，实现以下场景：

小R想要实现一个海龟运动控制的功能包，需要具备以下功能（以下指令的接收方均为该功能包中的节点）：

- 通过命令行发送新生海龟的名字，即可在界面中产生一只海龟，并且位置不重叠；
- 通过命令行发送指令控制界面中任意海龟圆周运动的启动/停止，速度可通过命令行控制；

你可以帮助小R实现这个功能包么？

Assignment 1:

1. `roscore`
2. `roslaunch turtlesim turtlesim_node`
3. `roslaunch learning_communication v_publisher`
4. `roslaunch learning_communication pose_subscriber`

Assignment 2:

1. `roslaunch turtlesim turtlesim_node`
2. `roslaunch learning_communication turtle_spawn`

Assignment 3:

1. `roslaunch turtlesim turtlesim_node`
2. `roslaunch learning_communication turtle_control`