

A função `init` é o construtor da classe `TurtleController` onde um objeto de mensagem `Twist` é inicializado. A função `move_turtle2` é um método que, quando ativo, movimenta a velocidade angular. A função `move_turtle3` é um método que, quando ativo, movimenta a velocidade linear. Esses 3 métodos pertence a classe `TurtleController`. A função `main` está fora da classe, portanto não é um método. Essa função seria a que chama os métodos da classe para rodar corretamente o turtle sim. Especificamente o `for` loop que faz o turtle sim rodar em uma espécie de espiral chamando os 2 métodos. Para rodar o nó do turtle sim é necessário abrir um terminal do ubuntu e inserir os comandos necessários no. Para rodar o meu código é necessário abrir uma sessão no vscode na WSL ubuntu para, então, poder rodar meu código no turtle sim. Eu fiz o código dessa maneira porque era a maneira mais simples e eficiente de atingir o objetivo do enunciado. Este script foi escrito dessa maneira para oferecer uma ilustração direta de como usar o Python no ROS2 para controlar o movimento de um robô de turtle sim.