

## 作业

1. 创建一个工作空间和功能包，然后在功能包中完成如下工作，并且使用launch文件启动涉及的节点；
2. 话题与服务编程：通过代码新生一只海龟，放置在 (5, 5) 点，命名为 “turtle2” ；通过代码订阅turtle2的实时位置并在终端打印；控制turtle2实现旋转运动；
3. 动作编程：客户端发送一个运动目标，模拟机器人运动到目标位置的过程，包含服务端和客户端的代码实现，要求带有实时位置反馈；
4. TF编程：广播并监听机器人的坐标变换，已知激光雷达和机器人底盘的坐标关系，求解激光雷达数据在底盘坐标系下的坐标值。

