

作业

1. 根据本讲内容，在Ubuntu16.04上安装ROS 2，并且尝试运行例程；
2. 在ROS 2环境中编写一个速度指令的发布节点，控制ROS 1中的小海龟做圆周运动；
3. 结合本课程理论与实践部分的内容，整理开发文档，鼓励以博客、公众号、印象笔记等任意形式进行分享。

* 以上题目的实现请仿照课程源码，创建类似命名的功能包，如有必要，也可以在功能包中包含两分钟以内的演示视频；提交作业时请将功能包保存成一个压缩包，命名为“深蓝学院用户名+ROS+第几讲作业”，发送到邮箱：shenlancollege@163.com。