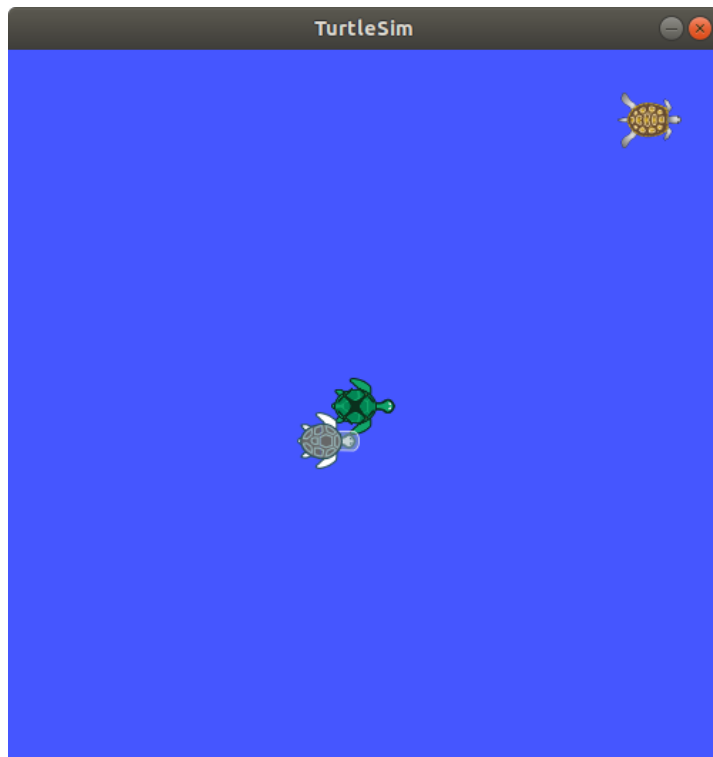


JasonLLLL-第二章作业

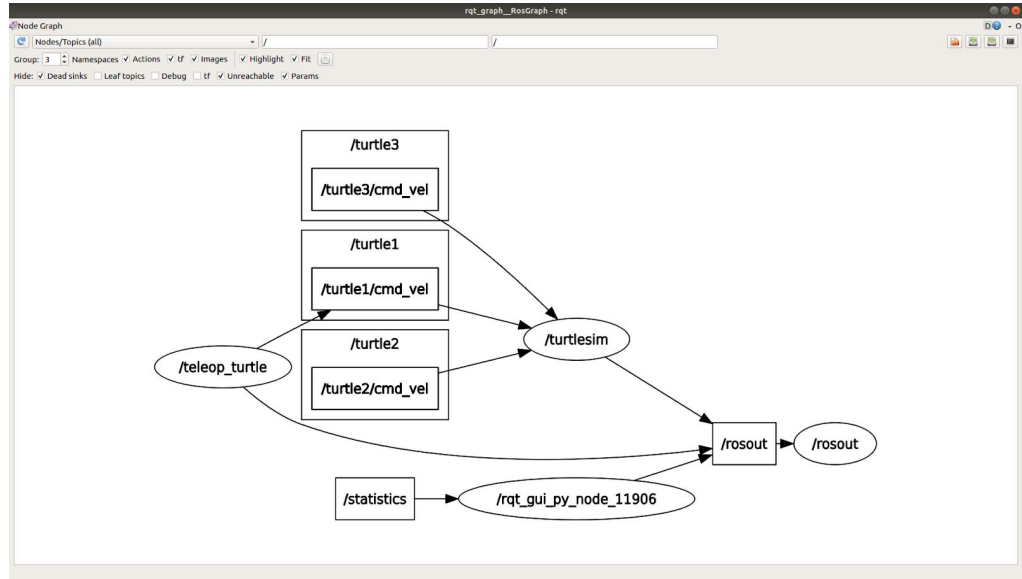
1.使用命令行，产生两只新海龟

- a. 运行roscore, 启动ROS Master
- b. 打开新Terminal, 运行roslaunch turtlesim turtlesim_node, 启动海龟仿真器
- c. 打开新Terminal, 运行rosservice call /spawn "x: 5.0
y: 5.0
theta: 0.0
name: 'turtle2'", 产生新海龟2
- d. 打开新Terminal, 运行rosservice call /spawn "x: 5.0
y: 5.0
theta: 0.0
name: 'turtle3'", 产生新海龟3
- e. 结果如图所示(注：海龟图库为随机抽取)



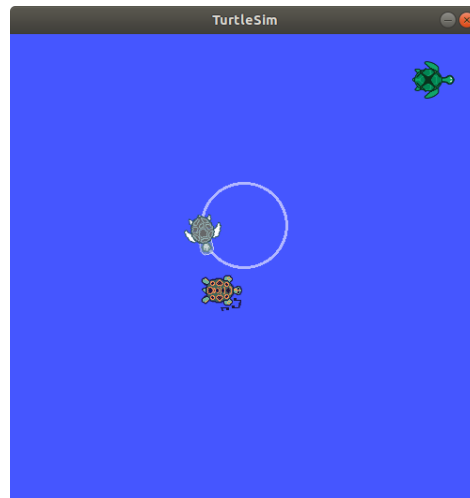
2. 查看三只海龟计算图结构

- 运行rqt_graph, 产生计算图结构
- 结果如图所示



3.使用命令行工具控制海龟做圆周运动， 并显示位置曲线

- 运行 `rostopic pub -r 10 /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/Twist "linear: x: 0.5 y: 0.0 z: 0.0 angular: x: 0.0 z: 0.5"`
- 表示使用rostopic 发布 海龟1的速率为10Hz的geometry_msgs/Twist消息， 产生圆周运动
- 结果如图所示



- 运行 `rqt_plot`， 调节坐标轴， 显示turtle1位置曲线
- 结果如图所示

