ROS默认的话题：rosout

记录小海龟运动轨迹：

1.打开小海龟

2.rosbag record -a -O 名字（-a：所有 -O可执行文件）

3.ctrl+c退出记录，退出小海龟所有程序

4.roscore

5.rosrun turtlesim turtlesim\_node

6.新开终端：rosbag play 刚才命名的包名称.bag