

终端输入如下指令：

- 1、第一个终端运行 `roslaunch mbot_gazebo slam.launch` 打开仿真环境
- 2、第二个终端运行 `roslaunch robot_voice voice_slam.launch`
- 3、第三个终端运行 `rostopic pub /voiceWakeup std_msgs/String "data: ""` 终端发布一个话题，作为唤醒命令

这次的作业主要包括三个节点，并通过运行 `voice_slam.launch` 运行这三个节点

- 1、第一个节点订阅终端发布的话题/`voiceWakeup`，一旦订阅成功，进入回调函数，给 `wakeupFlag` 置位，此时程序开始执行接受麦克风的语音输入信号，并转化为字符串发布话题出去
- 2、第二个节点订阅发布字符串的话题，并根据特定内容进行特定的转换，实现回答问题的效果，并转化为语音信号，发布出去
- 3、第三个节点订阅发布字符串的话题，并根据特定内容进行发送不同的/`cmd_vel` 话题，实现前进后退左转右转停止