

# 로봇 운영체제 ROS

**ROBOTIS**

Open Source Team

Yoonseok Pyo



[온라인강좌](#)

**You Tube**

Subscribe

교재

P. 10~23

# Contents

---

I. ROS 소개

II. 메타 운영체제

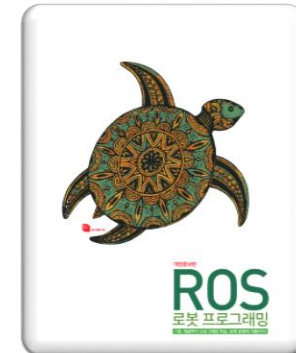
III. ROS의 목적

IV. ROS의 구성

V. ROS의 생태계

VI. ROS의 역사

VII. ROS의 버전



[온라인강좌](#)

**You Tube**

Subscribe

교재

P. 10~23

# 로봇 운영체제 ROS 소개

# ROS 란?

---

- ROS 10 Year Montage



# ROS 란?

---

**ROS** is an open-source, meta-operating system for your robot. It provides the services you would expect from an operating system, including hardware abstraction, low-level device control, implementation of commonly-used functionality, message-passing between processes, and package management. It also provides tools and libraries for obtaining, building, writing, and running code across multiple computers.

<http://www.ros.org/wiki/>



# 소프트웨어 프레임워크



- 로봇 소프트웨어를 개발하기 위한 소프트웨어 프레임워크
  - 노드간에 메시지 교환 방법으로 복잡한 프로그램을 잘게 나눠 공동 개발이 가능
  - 명령어 도구, 시각화 도구 Rviz, GUI 도구 모음 rqt, 3차원 시뮬레이터 Gazebo 지원
  - 로보틱스에서 많이 사용되는 모델링, 센싱, 인식, 내비게이션, 매니퓰레이션 기능 지원
  - 로보틱스 생태계 생성!

# ROS의 진정한 목적

---

로보틱스 소프트웨어 개발을 전세계 레벨에서  
공동 작업 가능하도록 생태계를 구축하는 것!



# ROS는 새로운 운영 체제(OS)인가?

---

- 운영 체제 (Operating System)
  - 범용 컴퓨터
    - Windows(Windows XP, 7, 8 ...)
    - Linux(Ubuntu, Redhat, Fedora, Mint, Gentoo ...)
    - MAC(OS X ...) 등
  - 스마트폰
    - Android, iOS, Windows Phone, Symbian, RiMO, Tizen등
- ROS = Robot Operating System
- ROS는 메타운영체제(Meta-Operating System)이다.



# 메타운영체제(Meta-Operating System)

---

- 메타운영체제(Meta-Operating System) 딱히 정확히 정의된 용어는 아니지만, 어플리케이션과 분산 컴퓨팅 자원간의 가상화 레이어로 분산 컴퓨팅 자원을 활용하여, 스케줄링 및 로드, 감시, 에러 처리 등을 실행하는 시스템이라고 볼 수 있다.
- 즉, 윈도우, 리눅스, 안드로이드와 같은 전통적인 운영체제는 아니다. 오히려, ROS는 기존의 전통적인 운영체제(리눅스, 윈도우즈, OS-X, 안드로이드)를 이용하고 있다.
- 기존 운영체제의 프로세스 관리 시스템, 파일 시스템, 유저 인터페이스, 프로그램 유틸(컴파일러, 스레드 모델 등)등을 사용하고 있다. 이에 추가적으로 다수의 이기종 하드웨어간의 데이터 송수신, 스케줄링, 에러 처리 등 로봇 응용 소프트웨어 개발을 위한 필수 기능들을 라이브러리 형태로 제공하고 있다.
- 또한, 이러한 로봇 소프트웨어 프레임워크를 기반으로 다양한 목적의 응용 프로그램을 개발, 관리, 제공하고 있으며 유저들이 개발한 패키지 또한 유통하는 생태계(ecosystem)를 갖추고 있다.

# 메타운영체제(Meta-Operating System)

- **메타운영체제(Meta-Operating System)** 딱히 정확히 정의된 용어는 아니지만, 어플리케이션과 분산 컴퓨팅 자원간의 가상화 레이어로 분산 컴퓨팅 자원을 활용하여, 스케줄링 및 로드, 감시, 에러 처리 등을 실행하는 시스템이라고 볼 수 있다.
- 즉, 윈도우, 리눅스, 안드로이드와 같은 **전통적인 운영체제는 아니다**. 오히려, ROS는 기존의 **전통적인 운영체제(리눅스, 윈도우즈, OS-X, 안드로이드)를 이용**하고 있다.
- 기존 운영체제의 프로세스 관리 시스템, 파일 시스템, 유저 인터페이스, 프로그램 유틸(컴파일러, 스레드 모델 등)등을 사용하고 있다. 이에 추가적으로 다수의 이기종 하드웨어간의 데이터 송수신, 스케줄링, 에러 처리 등 **로봇 응용 소프트웨어 개발을 위한** 필수 기능들을 라이브러리 형태로 제공하고 있다.
- 또한, 이러한 **로봇 소프트웨어 프레임워크**를 기반으로 다양한 목적의 응용 프로그램을 개발, 관리, 제공하고 있으며 유저들이 개발한 패키지 또한 유통하는 **생태계(ecosystem)**를 갖추고 있다.

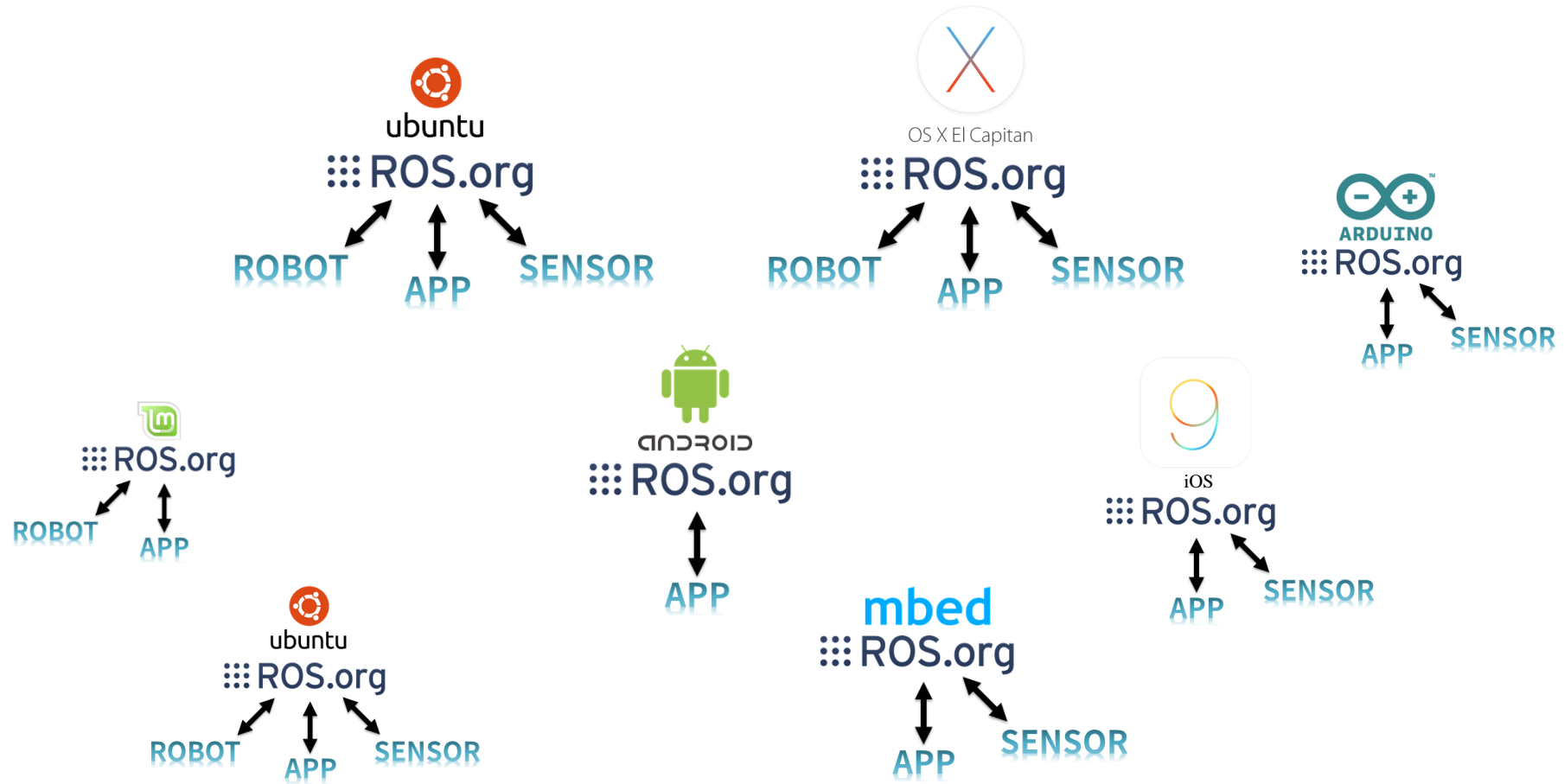
# 메타운영체제(Meta-Operating System)



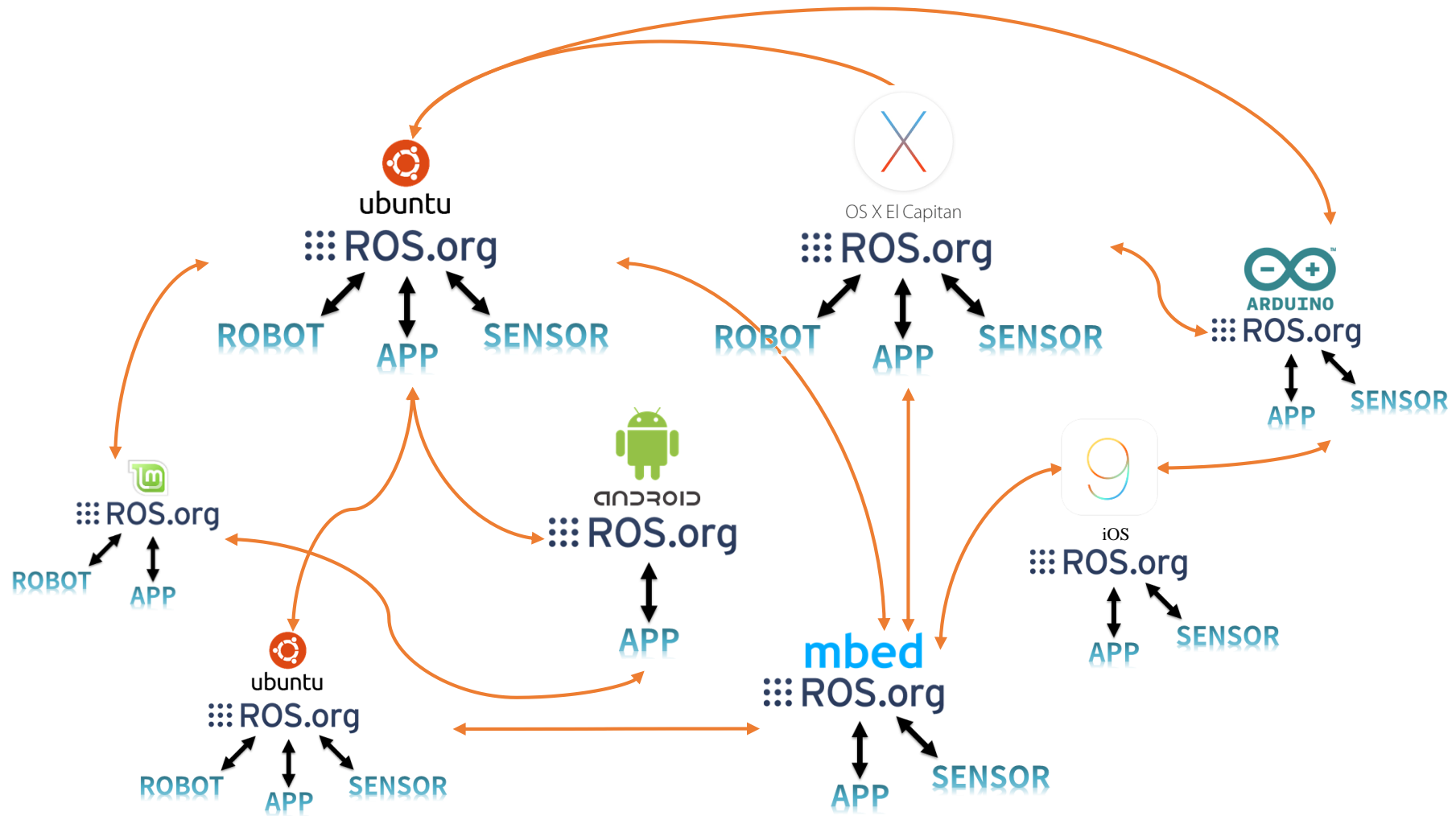
디바이스 드라이버, 라이브러리, 디버그 도구, 메시지 통신  
구동 도구, 컴파일 도구, 인스톨러, 패키지 생성 및 릴리즈



# 이기종 디바이스 간의 통신 지원



# 이기종 디바이스 간의 통신 지원



# ROS를 사용 가능한 운영체제

---

## ■ 기존 전통적인 운영체제

- ROS를 사용 가능한 운영체제(OS)로는 Ubuntu, OS X, Windows, Fedora, Gentoo, OpenSUSE, Debian, Raspbian, Arch, QNX Realtime OS 등이 있으나 기능 제한사항이 있을 수 있다.
- 스마트폰 운영체제인 Android, iOS 의 경우, 부분적 사용 가능
- OS를 탑재할 수 없는 마이크로 컨트롤러 유닛(MCU)의 경우, 시리얼 통신, 블루투스, LAN 경유로 통신할 수 있는 라이브러리 제공
- 기본적으로 **Ubuntu**, OS X 에서 구동하는 것을 추천!

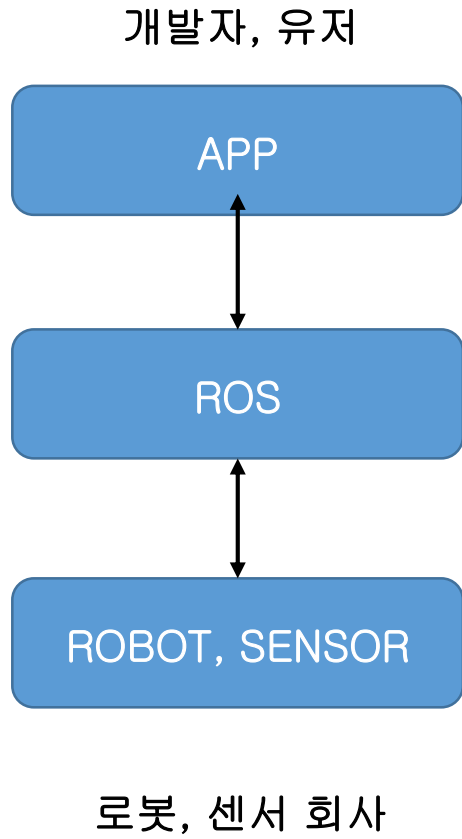
ROS 2.0 은  
3대 OS 모두 지원

# ROS의 구성

<b>Client Layer</b>	roscpp	rospy	roslisp	rosjava	roslibjs		
<b>Robotics Application</b>	MoveIt!	navigatioin	executive smach	descartes	rospieex		
	teleop pkgs	rocon	mapviz	people	ar track		
<b>Robotics Application Framework</b>	dynamic reconfigure	robot localization	robot pose ekf	Industrial core	robot web tools	ros realtime	mavros
	tf	robot state publisher	robot model	ros control	calibration	octomap mapping	
	vision opencv	image pipeline	laser pipeline	perception pcl	laser filters	ecto	
<b>Communication Layer</b>	common msgs	rosbag	actionlib	pluginlib	rostopic	rosservice	
	roscnode	roslaunch	roscparam	roscmaster	roscout	rosc console	
<b>Hardware Interface Layer</b>	camera drivers	GPS/IMU drivers	joystick drivers	range finder drivers	3d sensor drivers	diagnostics	
	audio common	force/torque sensor drivers	power supply drivers	roscserial	ethernet drivers	rosc canopen	
<b>Software Development Tools</b>	RViz	rqt	wstool	rospack	catkin	roscdep	
<b>Simulation</b>	gazebo rosc pkgs	stage rosc					

# ROS의 생태계

---

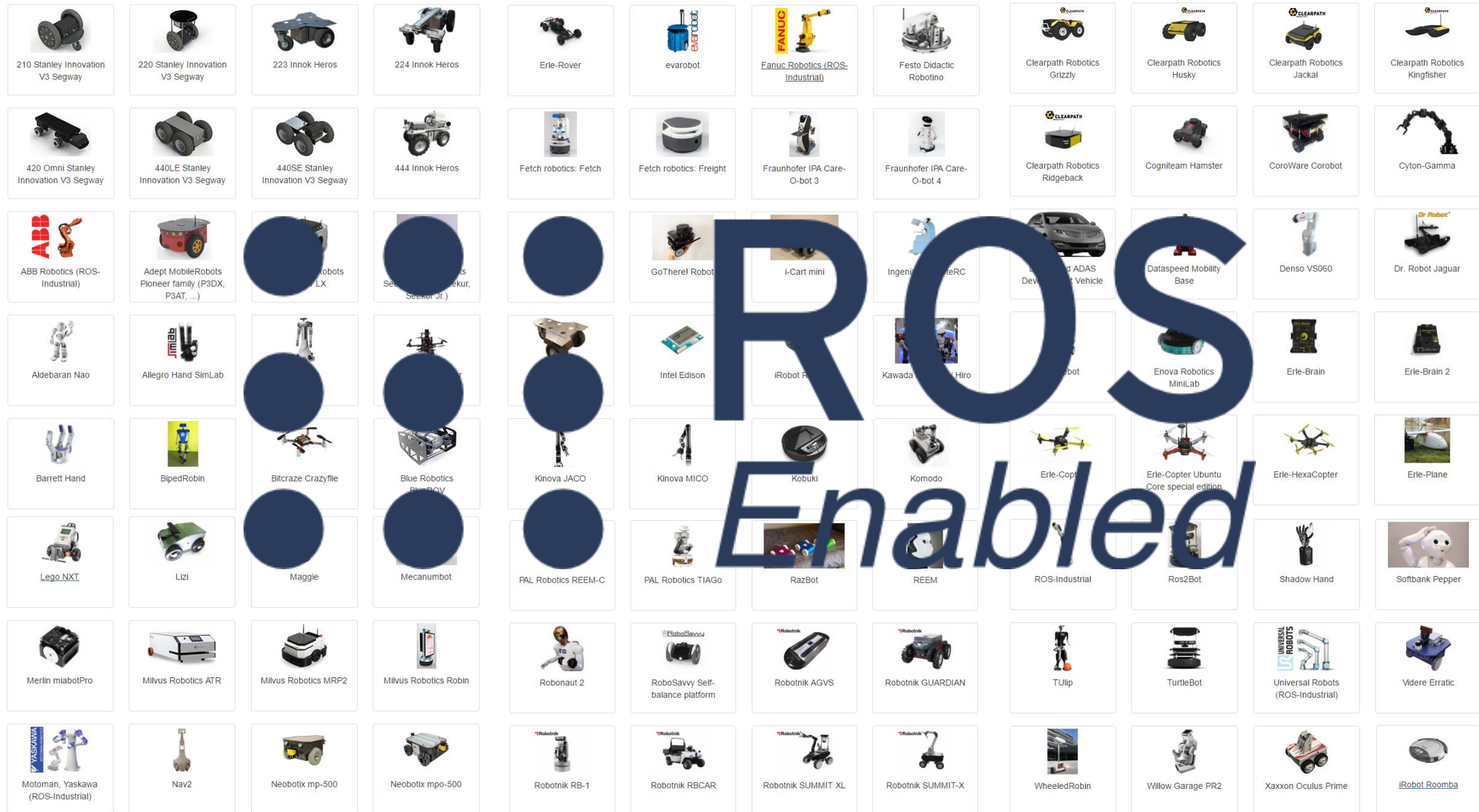




# ROS의 생태계

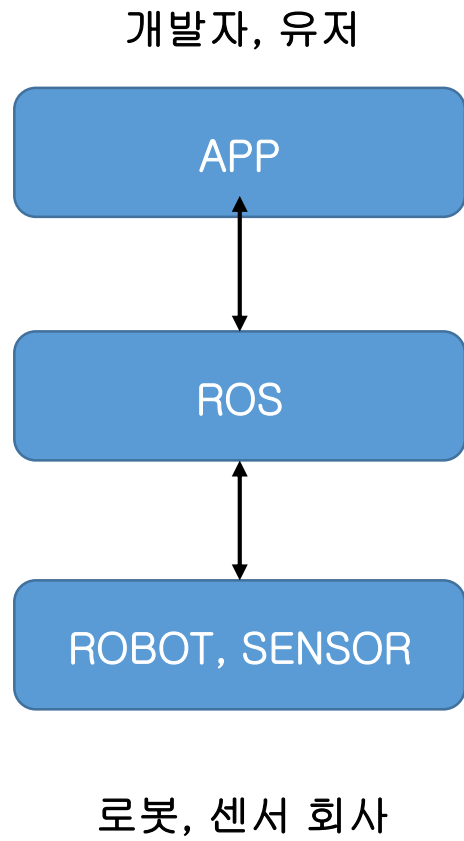


# ROS의 생태계



# 현재의 ROS 생태계

---



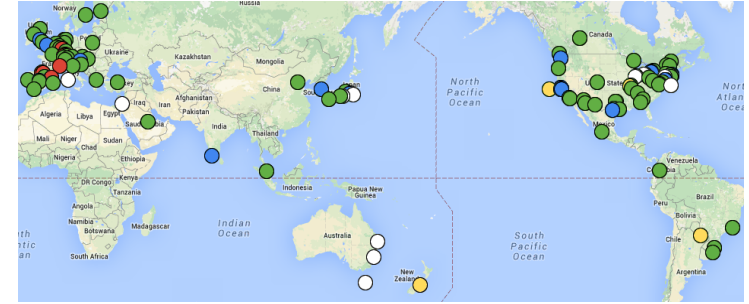
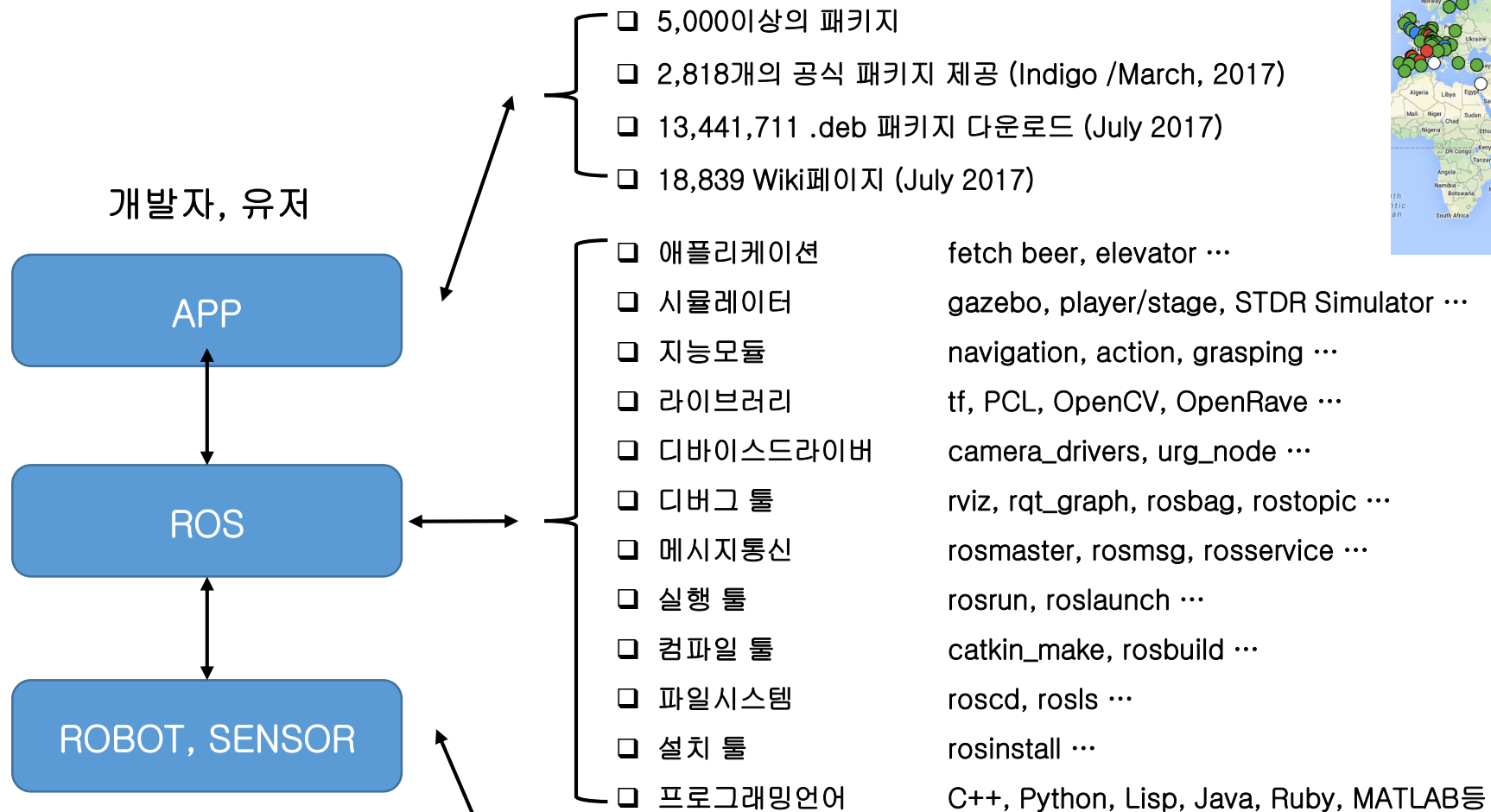
# 현재의 ROS 생태계



# 현재의 ROS 생태계



# 현재의 ROS 생태계



# 로봇 운영체제 ROS 특징

# 특징 1) 통신 인프라

---

- 노드 간 데이터 통신을 제공
- 통상적 미들웨어로 지칭되는 메시지 전달 인터페이스 지원
- 메시지 파싱 기능
  - 로봇 개발 시에 빈번히 사용되는 통신 시스템 제공
  - 캡슐화 및 코드 재사용을 촉진하는 노드들 간의 메시지 전달 인터페이스
- 메시지의 기록 및 재생
  - 노드 간 송/수신되는 데이터인 메시지를 저장하고 필요시에 재사용 가능
  - 저장된 메시지를 기반으로 반복적인 실험 가능, 알고리즘 개발에 용이함
- 메시지 사용으로 인한 다양한 프로그래밍 언어 사용 가능
  - 노드 간의 데이터 교환이 메시지를 사용하기 때문에 각 노드는 서로 다른 언어로 작성 가능
  - 클라이언트 라이브러리: roscpp, rospy, roslisp, rosjava, roslua, roscs, roseus, PhaROS, rosR
- 분산 매개 변수 시스템
  - 시스템에서 사용되는 변수를 글로벌 키값으로 작성하여 공유 및 수정하여 실시간으로 반영



# 특징 2) 로봇 관련 다양한 기능

## ■ 로봇에 대한 표준 메시지 정의

- 카메라, IMU, 레이저 등의 센서 / 오도메트리, 경로 및 지도 등의 내비게이션 데이터 등의 표준 메시지를 정의하여 모듈화, 협업 작업을 유도, 효율성 향상

## ■ 로봇 기하학 라이브러리

- 로봇, 센서 등의 상대적 좌표를 트리화 시키는 TF 제공

## ■ 로봇 기술 언어

- 로봇의 물리적 특성을 설명하는 XML 문서 기술

## ■ 진단 시스템

- 로봇의 상태를 한눈에 파악할 수 있는 진단 시스템 제공

## ■ 센싱/인식

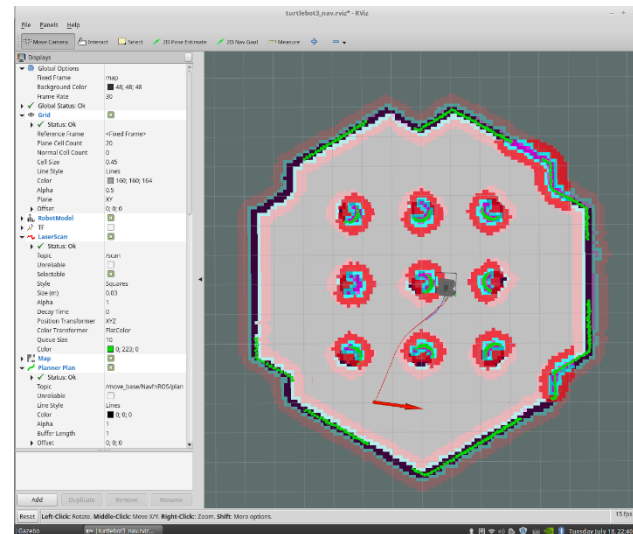
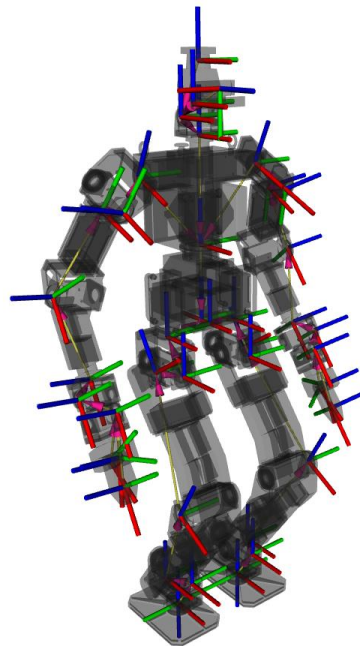
- 센서 드라이버, 센싱/인식 레벨의 라이브러리 제공

## ■ 내비게이션

- 로봇에서 많이 사용되는 로봇의 포즈(위치/자세) 추정, 지도내의 자기 위치 추정 제공
- 지도 작성에 필요한 SLAM, 작성된 지도 내에서 목적지를 찾아가는 Navigation 라이브러리를 제공

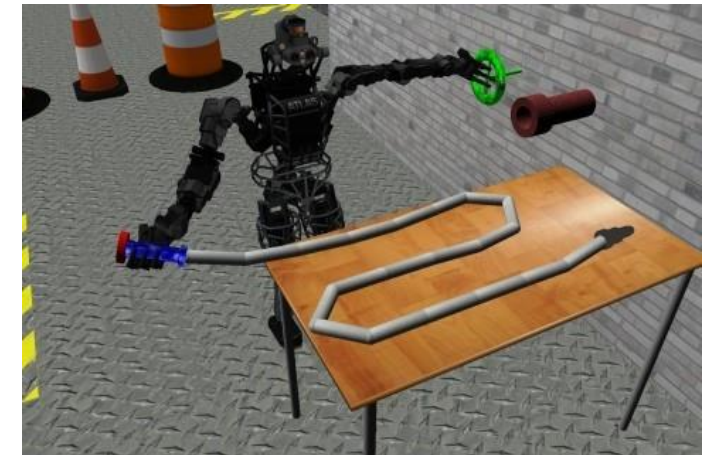
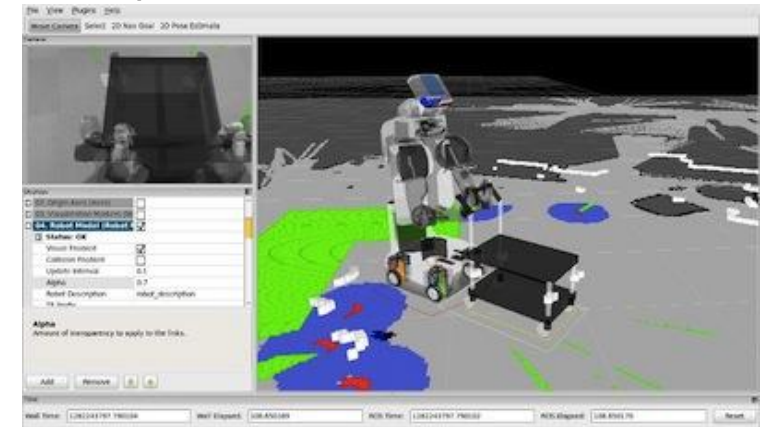
## ■ 매니퓰레이션

- 로봇 암에 사용되는 IK, FK 는 물론 응용단의 Pick and Place 를 지원하는 다양한 Manipulation 라이브러리 제공
- GUI 형태의 매니퓰레이션 Tools 제공(MoveIt!)



# 특징 3) 다양한 개발 도구

- 로봇 개발에 필요한 다양한 개발 도구를 제공
- 로봇 개발의 효율성 향상
- **Command-Line Tools**
  - GUI 없이 ROS에서 제공되는 명령어로만 로봇 액세스 및 거의 모든 ROS 기능 소화
- **RViz**
  - 강력한 3D 시각화툴 제공
  - 레이저, 카메라 등의 센서 데이터를 시각화
  - 로봇 외형과 계획된 동작을 표현
- **RQT**
  - 그래픽 인터페이스 개발을 위한 Qt 기반 프레임 워크 제공
  - 노드와 그들 사이의 연결 정보 표시(rqt\_graph)
  - 인코더, 전압, 또는 시간이 지남에 따라 변화하는 숫자를 플로팅(rqt\_plot)
  - 데이터를 메시지 형태로 기록하고 재생(rqt\_bag)
- **Gazebo**
  - 물리 엔진을 탑재, 로봇, 센서, 환경 모델 등을 지원, 3차원 시뮬레이터
  - ROS와의 높은 호환성



# ROS 버전 선택

# ROS 릴리즈 스케줄과 버전 선택!

- Hydro부터 1년에 1번 정식 버전 릴리즈하기로 결정!

- 2018.05.23 - Melodic Morenia (LTS)
- 2017.05.23 - Lunar Loggerhead
- **2016.05.23 - Kinetic Kame (LTS) 추천**
- 2015.05.23 - Jade Turtle
- 2014.07.22 - Indigo Igloo (LTS)
- 2013.09.04 - Hydro Medusa
- 2012.12.31 - Groovy Galapagos
- 2012.04.23 - Fuerte Turtle
- 2011.08.30 - Electric Emys
- 2011.03.02 - Diamondback
- 2010.08.02 - C Turtle
- 2010.03.02 - Box Turtle
- 2010.01.22 - ROS 1.0
- Melodic Morenia (EOL=May 2023)
- Lunar Loggerhead (EOL=May, 2019)
- Kinetic Kame (EOL=April, 2021)
- Jade Turtle (EOL=May, 2017)
- Indigo Igloo (EOL=April, 2019)

## 버전선택!

### 1) 리눅스

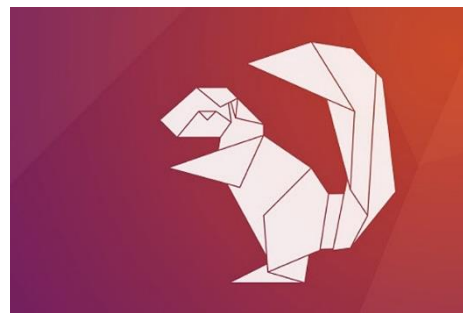
- 5년간 기술 지원되는 최신 LTS버전의 우분투 선택
- 2년마다 매년 4월 LTS 버전 릴리즈, 릴리즈 3개월 이후

### 2) ROS

- 2년마다 매년 5월 LTS 버전 릴리즈, 릴리즈 3개월 이후

### 3) Gazebo

- "gazebosim.org" 에서 ROS 호환성 정보 검토 후 사용



2019년 상반기까지 추천

- **Ubuntu 16.04.x Xenial Xerus LTS**
- **ROS Kinetic Kame**
- **Gazebo 7.x**

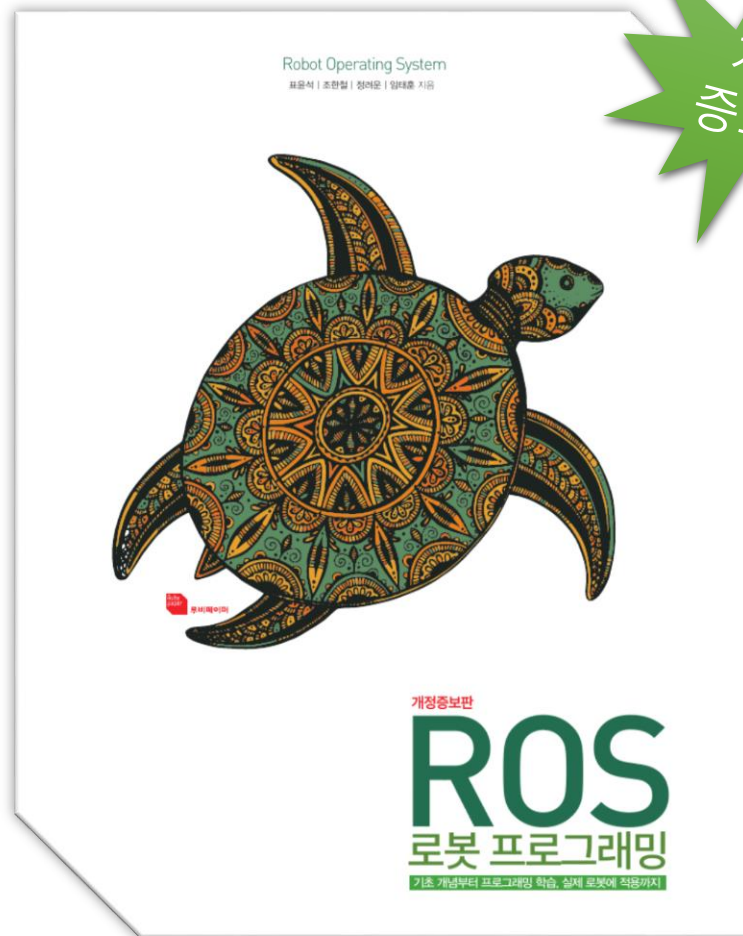
---

# 질문 대환영!

---

\* 온라인 상의 질문이라면  
오로카 및 로열모를 이용해주세요!

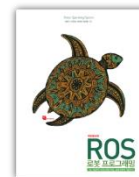
여기서! 광고 하나 나가요~



개정  
증보판

✓ 한국어판 구매 링크

✓ 4개 언어로 출판!



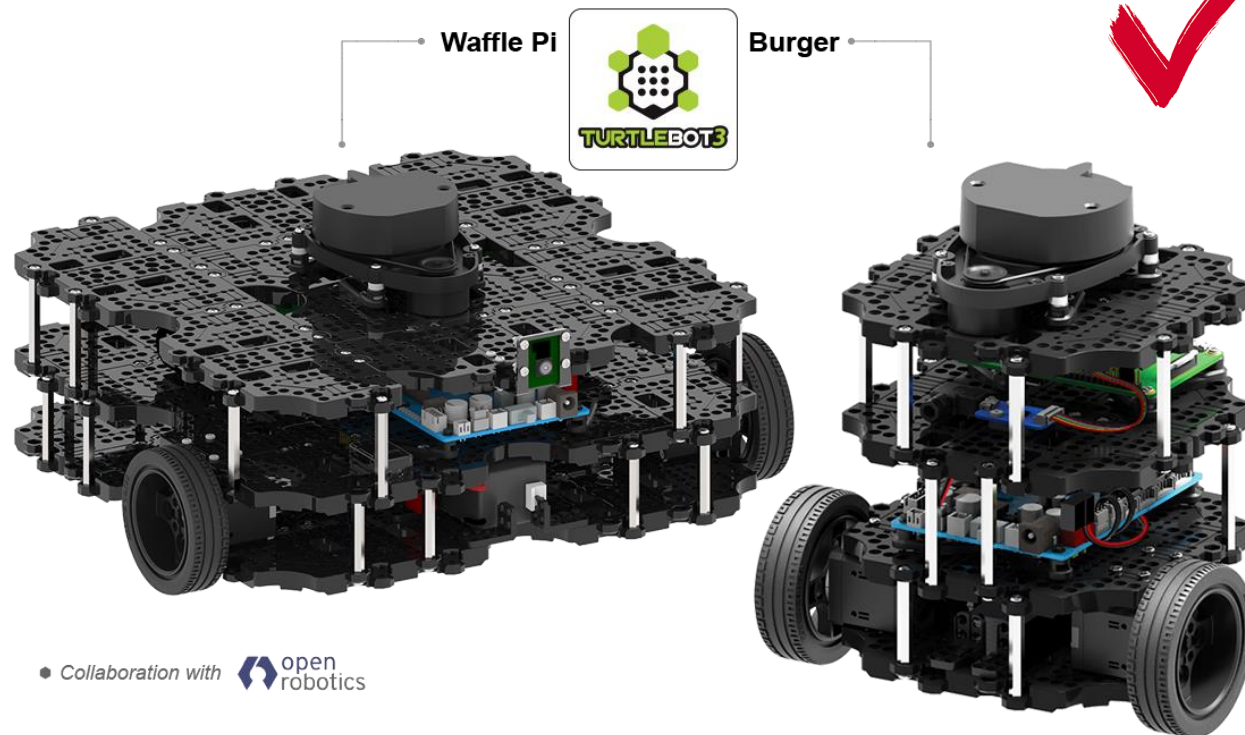
국내 유일! 최초! ROS 참고서!  
ROS 공식 플랫폼 **TurtleBot3** 개발팀이  
직접 저술한 바이블급 ROS 책

여기서! 광고 둘 나가요~

# TURTLEBOT3

인공지능(AI) 연구의 시작,  
ROS 교육용 공식 로봇 플랫폼

터틀봇3는 ROS기반의 저가형 모바일 로봇으로  
교육, 연구, 제품개발, 취미 등 다양한 분야에서  
활용할 수 있습니다.



✓ [Direct Link](#)



여기서! 광고 셋 나가요~



- 오로카
- [www.oroqa.org](http://www.oroqa.org)
- 오픈 로보틱스 지향
- 풀뿌리 로봇공학의 저변 활성화
- 공개 강좌, 세미나, 프로젝트 진행

- 로봇공학을 위한 열린 모임 (KOS-ROBOT)
- [www.facebook.com/groups/KoreanRobotics](https://www.facebook.com/groups/KoreanRobotics)
- 로봇공학 통합 커뮤니티 지향
- 일반인과 전문가가 어울러지는 한마당
- 로봇공학 정보 공유
- 연구자 간의 협력

- RobotSource
- [www.robotsource.org](http://www.robotsource.org)
- 글로벌 로보틱스 커뮤니티 지향
- 로봇공학 정보 공유
- 자신의 로봇 프로젝트 공유
- DIY 로봇 프로젝트 진행

혼자 하기엔 답답하시다고요?

커뮤니티에서 함께 해요~



# 끝.

---

표윤석

Yoonseok Pyo  
pyo@robotis.com  
www.robotpilot.net



[www.facebook.com/yonseok.pyo](https://www.facebook.com/yonseok.pyo)