# 6차 연습문항

## **ROS2 문항: 로보틱스 심화 프로그래밍**

|  |
| --- |
| 수강생 공지 사항   * 제출은 프로그래머스를 통해 해주시기 바랍니다, * 파일명은 아래와 같은 형식으로 제출해주세요   + 교육생번호\_이름\_교과목\_ N차시.pdf   ex) DR-11111\_홍길동\_파이썬\_ 1차시.pdf   * 답은 캡쳐를 하셔도 되고 텍스트로 넣으셔도 됩니다. * 마감 기한은 문제가 나간 주 **일요일 23:59까지**입니다. |

### 우분투 환경에서 ui 파일을 실행하는 방법 두가지를 기술하세요.

* 1. RQT
* 2. PyQT

### ROS 2 CLI 명령어 중 `ros2 run`과 `ros2 launch`의 차이를 기술하세요.

### Ros2 run은 특정 패키지의 단일 노드를 실행하는 방식의 CLI이다. 반면에 ros2 launch는 하나 이상의 노드와 설정들을 한번에 실행 할 수 있는 방식이다.

### ROS 2 패키지 빌드 이후, 패키지를 활용하기 위해서 사용하는 `source install/setup.bash`와 `source install/local\_setup.bash`의 차이에 대해서 기술하세요.

Source install /setup.bash는 언더레이 작업 공간을 포함하여 환경을 설정하는 반면에, source install/local\_setup.bash는 기존 환경 변수에 현재 작업 공간의 경로만 추가한다. 그렇기에 완전한 환경 설정이 필요할 때는 전자를, 이미 환경 설정이 됐고 추가로 로컬 패키지를 오버레이 할 때면 후자를 이용한다.

### 강의 중 배포된 `rqt\_example` 에서, 키보드 입력을 통해 turtlesim\_node의 병진 속도를 0.7m/s, 회전 속도를 1.6 rad/s 으로 설정하고, LED ON 상태의 화면을 캡쳐하세요.