

1. 기술스택

구분	기술스택	상세내용	버전
환경			
	Linux	Ubuntu	20.04
	ROS	Noetic	1.16.0
	시뮬레이션	Gazebo	11.11.0
공통			
	형상관리	GitLab	
	이슈관리	Jira	
	커뮤니케이션	Mattermost	
		Notion	
	3D 모델링	Blender	3.5.1
언어			
	Python		3.8.10
	gcc	c++	9.4.0

2. 설치

Linux 설치 <https://ubuntu.com/download/alternative-downloads>

ROS 및 Gazebo 설치 <https://emanual.robotis.com/docs/en/platform/turtlebot3/quick-start/>

여기서부터 터미널에 입력하는 명령어-----

a. `cd ~ && git clone https://lab.ssafy.com/s08-final/S08P31A409.git`

b. `gedit ~/.bashrc`

c. `.bashrc`파일에 붉은 글씨 추가

`alias cm='source ~/.bashrc && cd ~/S08P31A409/ssapang_ws && catkin_make'`

`alias spawn='cd ~/S08P31A409/ssapang_ws/src/ssapang_map && export`

`GAZEBO_MODEL_PATH=`pwd`/models && roslaunch ssabot ssapang_spawn.launch'`

d. `source ~/.bashrc && cm`

3. 실행

터미널에 `spawn` 입력(실행)