

ROS 기초 마지막 미션

시뮬레이션 환경의 로봇 조종하기

시뮬레이션 환경 다운로드

```
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/turtlebot3.git
```

```
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/turtlebot3_msgs.git
```

```
git clone https://github.com/ROBOTIS-GIT/turtlebot3_simulations.git
```

시뮬레이션 실행

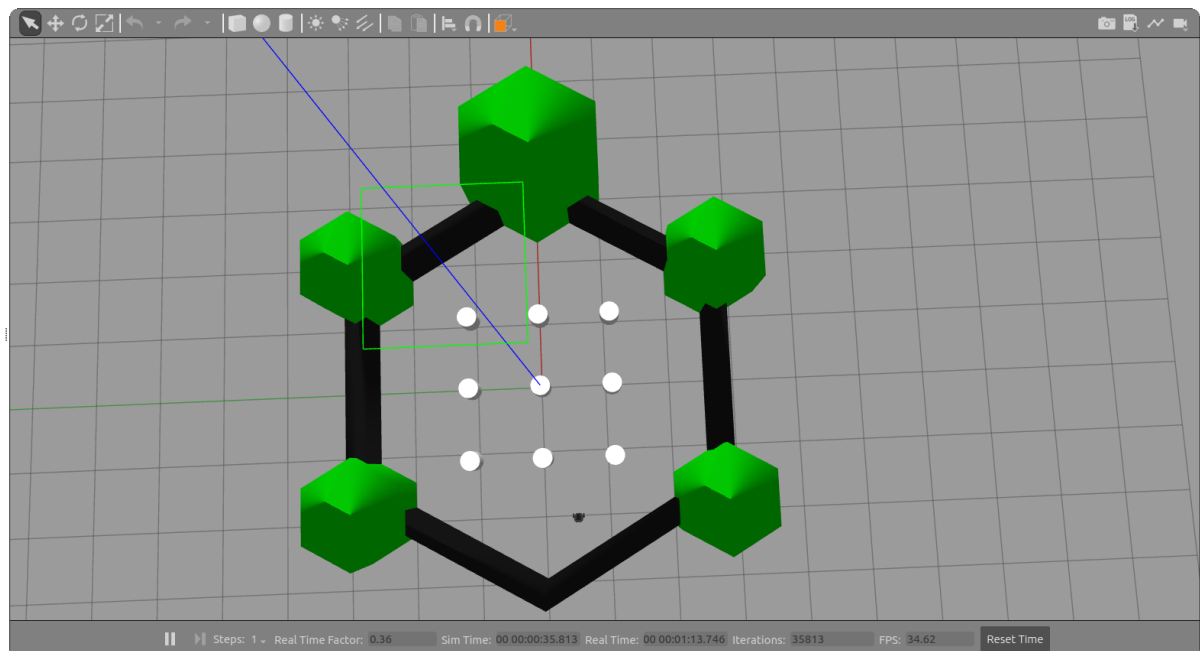
워크 스페이스 경로에서 아래 명령어줄 순서대로 입력

```
source devel/setup.bash
```

```
export TURTLEBOT3_MODEL=burger
```

```
roslaunch turtlebot3_gazebo turtlebot3_world.launch
```

아래의 거북이 로봇을 WASD를 입력하여 움직여보기



소스코드 다운로드

```
git clone https://github.com/DoveSensei/robot_controller.git
```

힌트)

거북이는 cmd_vel 토픽을 받아서 움직입니다.

ROS Node 생성

[ROS 기초 강의] Chapter2-2. ROS Node 생성

<https://youtu.be/bRTmMrRx4cM>

소스코드

https://github.com/PigeonSensei/pigeon_ros_tutorial/tree/master/basic/basic_tutorial

ROS Publisher Node 생성

[ROS 기초 강의] Chapter4-1. Publisher Node 생성

<https://youtu.be/V3ntb4I4mRQ>

소스코드

https://github.com/PigeonSensei/pigeon_ros_tutorial/tree/master/basic/basic_publish_tutorial