



国立大学法人

九州工業大学



ROS輪講 ワークスペース編

九州工業大学工学府

所属:陸研究室

学生番号:223D2027

学生氏名:藤亀涼斗

2

- ## 1. ワークスペース(開発を行うディレクトリ)を作る

```
ericlab@ericlab-HM-B560:~$ mkdir -p ~/ros_ws/src
```

- ## 2. srcに移動し、ROSパッケージを作成する

```
ericlab@ericlab-HM-B560:~$ cd ros_ws/src/
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws/src$ catkin_create_pkg week1 std_msgs roscpp rospy
Created file week1/package.xml
Created file week1/CMakeLists.txt
Created folder week1/include/week1
Created folder week1/src
Successfully created files in /home/ericlab/ros_ws/src/week1. Please adjust the values in package.xml.
```

ROSワークスペースの作り方

3

3. 作成したパッケージ内にscript,launchディレクトリを作成
4. 作成したパッケージをビルドする

```
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws/src$ cd week1/  
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws/src/week1$ mkdir script  
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws/src/week1$ mkdir launch  
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws/src/week1$ cd ../../  
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws$ catkin build
```

5. ターミナルごとにパスを通す

```
ericlab@ericlab-HM-B560:~/ros_ws$ source devel/setup.bash
```

ROSワークスペース構成

4

ros_ws/ ここでビルドする

-**build**/ catkin buildコマンドで生成される

-**devel**/ catkin buildコマンドで生成される

-src/

-week1/

-include/ ヘッダファイルを置くディレクトリ

-src/ C++のソースコードを置くディレクトリ

-script/ Pythonのソースコードを置くディレクトリ

-CMakeLists.txt ビルド内容が記述されている

-package.xml パッケージの依存関係などが記述

触らない！

CMakeListsの書き方

5

catkin_create_pkgで作られたものをコメントアウト
や付け足しながら使用する



ROS講座やROSwikiを参照しながらやってみてください