두산 Rokey Boot Camp

**스터디 주간 활동 보고서**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **팀명** | THOR | **제출자 성명** | 구민재 |
| **참여 명단** | **구민재, 인제민, 한민석** | | |
| **모임 일시** | **2025년 06월 17일 20:30 ~ 22:30시(총 2시간)** | | |
| **장소** | Discord 화상 채팅 | **출석 인원** | 3명 |
| **학습목표** | 과제 리뷰, Gazebo 실습 | | |
| **학습내용** | **1. 정규수업 ROS 기초 1~4차시, 기초 1주차 주간 과제**   * 1차시: 컴퓨터 구조와 운영체제, CLI 기본 명령어 * 2차시: 여러 통신 방식 특징 * 3차시: 로봇의 구성 및 ROS2 turtlesim 활용 * 4차시: ROS1 vs ROS2, ROS2의 구성 요소   **2. Gazebo 실습 및 PID 제어기 적용**   * Gazebo 구동 및 rqt를 통한 토픽 구조 확인      * PID 제어기의 게인 값에 따른 변화 확인   1) wikipedia 참고    https://ko.wikipedia.org/wiki/PID\_%EC%A0%9C%EC%96%B4%EA%B8%B0  2) 로봇팔 PID 제어기 적용    오차 값 확인해보며 gain값 튜닝 | | |
| **활동평가** | 과제 리뷰, Gazebo 실습에 적극 참여 | | |
| **과제** | 1. PID 게인 값 튜닝하여 로봇팔 안정적으로 구동 | | |
| **향후 계획** | * ROS 커리큘럼 입문 1주차 과제 리뷰 * Gazebo 시뮬레이션을 활용한 실습 및 토크 센서 값 받아올 수 있는지 알아보기 | | |
| **첨부 자료** |  | | |