|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **실무관련 평가** | | | |
|  |  |  | |
|  |  | 작성일자: | 2024.04.21 |
|  |  |  | |
|  | | | |
| 1. ROS 1 설치 및 실행 | | | |
| * WSL(Windows) / Ubuntu에서 ROS1 설치 (Ubuntu version: 20.04 또는 18.04) * 결과물   + roscore 실행화면 캡쳐   + ‘.bashrc’ 파일의 ROS관련 수정부분 캡쳐 | | | |
|  | | | |
| 1. ROS Topic publisher / subscriber 구현 | | | |
| * 일정 시간마다 현재 시간을 전달하는 Publisher node와 전달받은 데이터를 화면에 출력하는 Subscriber node를 구현   + Topic 발행 주기: 1Hz   + Message type: String   + Data string format: “{YEAR}.{MONTH}.{DAY}\_{HOUR}:{MINUTE}:{SECOND}”   + Topic name: “/datetime”   + 개발 언어: Python or C++ * 결과물 – 실행 결과 화면 캡쳐   + Publisher: 실행 후, 별도의 terminal에서 “rostopic echo /datetime” 명령어 사용하여 발행된 message 캡쳐   + Subscriber: 실행하여 terminal의 출력 화면 캡쳐 | | | |
|  | | | |
| * ROS 관련자료는 ‘wiki.ros.org’ 를 참고하시기 바랍니다. * 모든 소스코드 및 결과물은 Github의 public repository 생성하여 업로드해주시기 바랍니다. Repository의 URL은 이메일로 회신바랍니다. * 모든 자료 참고 가능하며, 참고자료의 출처를 남겨주시기 바랍니다. | | | |