

# ROS Cheat Sheet

ROS 셸 명령어	
roscd	지정한 ROS 패키지 디렉토리로 이동
rosls	ROS 패키지 파일 목록 확인
roscd	ROS 패키지의 파일 편집
rospd	ROS 디렉터리 인덱스에 디렉터리 추가

ROS 실행 명령어	
roscore	-master -rosout -parameter server
roslaunch	노드 실행
roslaunch	노드를 여러개 실행 및 실행 옵션 설정
rosclean	ROS 로그 파일을 검사하거나 삭제

ROS 정보 명령어	
rostopic	ROS 토픽 정보 확인
rosservice	ROS 서비스 정보 확인
roscd	ROS 노드 정보 확인
roscd	ROS 파라미터 정보 확인, 수정
roscd	ROS 메시지 기록, 재생
roscd	ROS 메시지 정보 확인
roscd	ROS 서비스 정보 확인
roscd	ROS 패키지 및 배포 릴리즈 버전

ROS catkin 명령어	
catkin_create_pkg	패키지 자동 생성
catkin_make	캐킨 빌드 시스템에 기반을 둔 빌드
catkin_eclipse	이클립스에서 사용가능하게 변경
catkin_prepare_release	릴리즈 할 때 사용되는 로그 정리 및 버전 태깅
catkin_generate_changelog	릴리즈시 CHANGE.rst 파일 생성 또는수정
catkin_init_workspace	캐킨 빌드 시스템의 작업 폴더 초기화
catkin_find	캐킨 검색

ROS 패키지 명령어	
rospack	ROS 패키지와 관련된 정보 보기
roscd	ROS 추가 패키지 설치
roscd	해당 패키지의 의존성 파일 설치

출처 : 표윤석 ROS seminar 강의 자료

- <https://github.com/robotpilot/ros-seminar>

작성자: [jungminash@gmail.com](mailto:jungminash@gmail.com)

