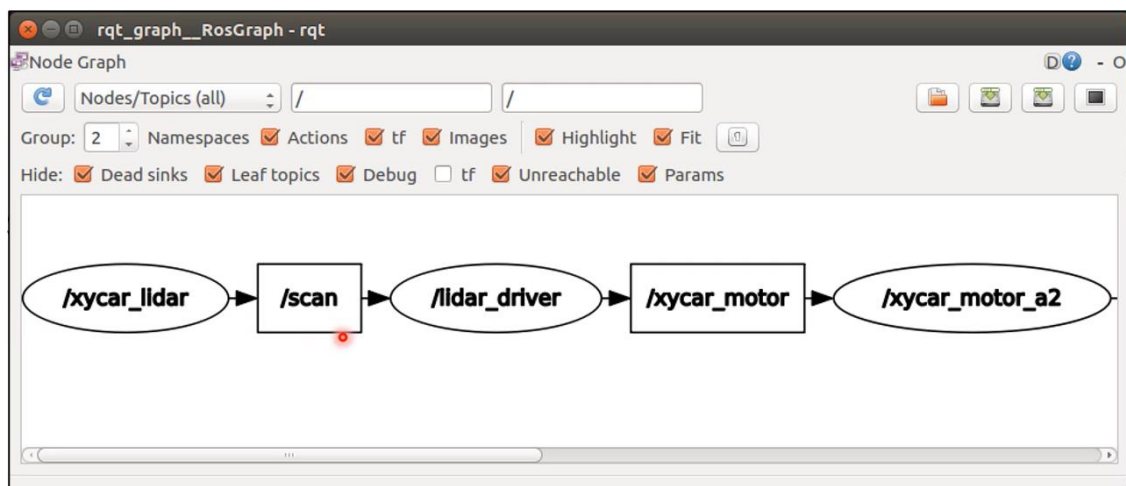


실습 1 : 라이다를 사용하여 장애물이 있을 경우 정지했다가 다시 주행하기

```
soorim@soorim-virtual-machine:~/xycar_ws/src$ catkin_create_pkg lidar_drive std_msgs rospy
Created file lidar_drive/package.xml
Created file lidar_drive/CMakeLists.txt
Created folder lidar_drive/src
Successfully created files in /home/soorim/xycar_ws/src/lidar_drive. Please adjust the values in package.xml.
soorim@soorim-virtual-machine:~/xycar_ws/src$ cd lidar_drive/
soorim@soorim-virtual-machine:~/xycar_ws/src/lidar_drive$ ls
CMakeLists.txt package.xml src
soorim@soorim-virtual-machine:~/xycar_ws/src/lidar_drive$ mkdir launch
```

- \$ rqt_graph



실행 결과

```
$roslaunch lidar_drive lidar_gostop.launch
```

자동차가 직진하다가 전방에 물체가 있으면 정지하고, 장애물이 없어지면 다시 출발한다.

실습 2 : 장애물이 있으면 후진 한 후 다른 방향으로 전진, 장애물 피하여 계속 주행

실행 결과

```
$roslaunch lidar_drive lidar_drive.launch
```

자동차가 직진하다가 전방에 물체가 있으면 핸들을 꺾어 장애물을 피해서 다시 주행한다.