

1부 5장_ROS2의 중요 개념

요약

- Why ROS2 문서로 설명하는 ROS2로 전환해야 하는 이유
-

Why ROS2?

- ROS2 디자인 문서 홈페이지에 있는 Why ROS2 관련 article
- Why ROS2 문서 (Marketing 용)
 - 시장 출시 시간 단축
 - 생산을 위한 설계
 - 멀티 플랫폼
 - 리눅스, 윈도우, macOS 지원 및 테스트가 진행 중이다.
 - 다중 도메인
 - 벤더 선택 가능
 - ROS2는 로봇 공학 라이브러리와 응용 프로그램을 통신 기능으로부터 분리하였다.
 - 핵심 라이브러리 및 사용자 애플리케이션은 사용자가 개발, 수정이 가능하다.
 - 공개 표준 기반
 - IDL, DDS 및 DDE-I RTPS 등 산업 표준을 사용하고 있다.
 - 자유 재량 허용 범위가 넓은 오픈소스 라이선스 채택
 - Apache 2.0 라이선스를 기본으로 사용하고 있다.
 - 글로벌 커뮤니티
 - 산업 지원
 - ROS1과의 상호 운용성 확보
 - ROS1, 2 양방향 통신을 처리하는 ROS1에 대한 브릿지가 포함되어 있다.