

# ROS2 완독챌린지 1주차

김민제

## ROS2 소개

### ROS는 메타 운영체제이다

- 다수의 이기종 하드웨어 간의 데이터 송수신, 스케줄링, 에러 처리 등 로봇 응용 프로그램에 필요한 필수 기능들을 라이브러리 형태로 제공한다. → **미들웨어 / 소프트웨어 프레임워크**
- 로봇에 특화된 다양한 개발환경을 제공하는 로봇 소프트웨어 플랫폼이자 로봇 소프트웨어 개발을 위한 툴

### ROS의 목적

- 로봇틱스 소프트웨어 개발을 전 세계 레벨에서 공동 작업이 가능하도록 하는 환경을 구축하는 것

## ROS2 개발에 필요한 정보

### ROS 자료 레퍼런스

- **ROS Discourse**
  - 버전 릴리즈, 신규 패키지 소식들을 확인 할 수 있다.
  - <https://discourse.ros.org/>
- **ROS Wiki**
  - ROS를 구성하는 모듈에 대한 정리가 되어있다.
  - <https://wiki.ros.org/>
- **ROS Design**
  - ROS2의 목적과 개발 방향을 이해할 수 있다.
  - <https://design.ros2.org/>
- **Awesome ROS2**

- ROS2 개발에 도움되는 패키지들을 정리하였다
- <https://github.com/fkromer/awesome-ros2>

## ROS2 개발환경 구축

## ROS2로 가야하는 이유

- legacy version (ROS1)의 경우 개발은 멈추었고 단순 유지 관리,보수만 하고 있다.
- 2018년 이후 ROS2 배포판의 사용률이 증가하고 있다.
- 다양한 기업들이 꾸준한 관심을 가지고 있다.