ROS2 Book study

[3rd] Week

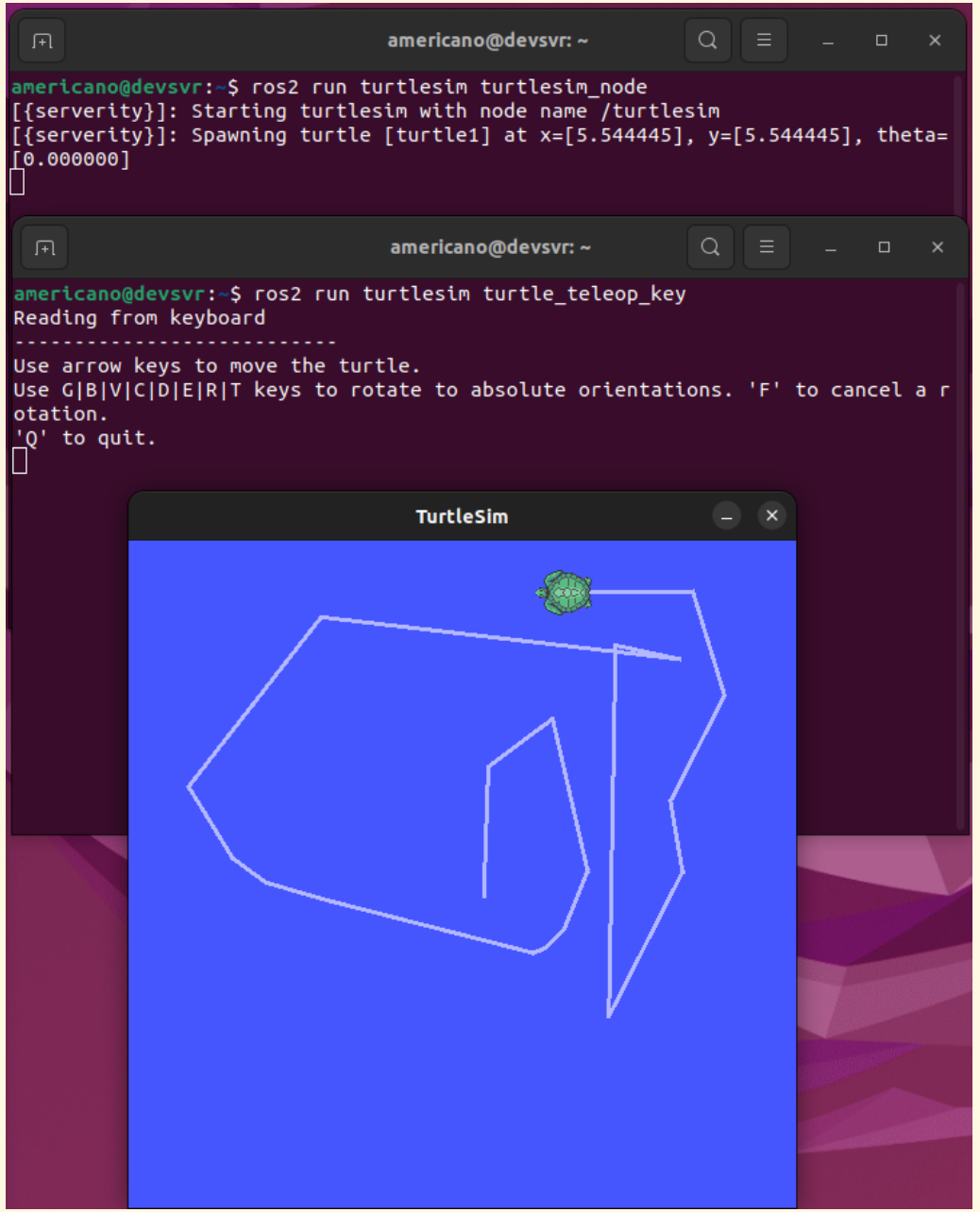
Created by HanSop Kim (@seobi)

9. 패키지 설치와 노드 실행

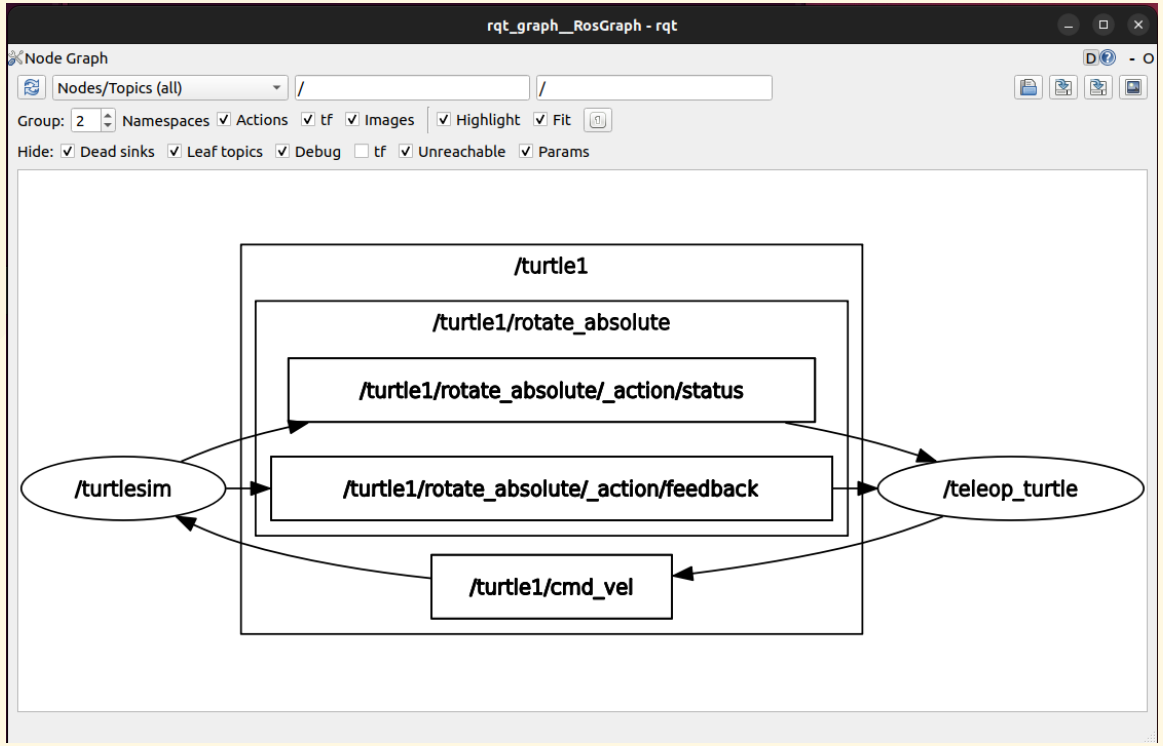
Turtlesim

```
sudo apt update
sudo apt install ros-humble-turtlesim
```

9. Turtlesim 패키지의 노드 실행



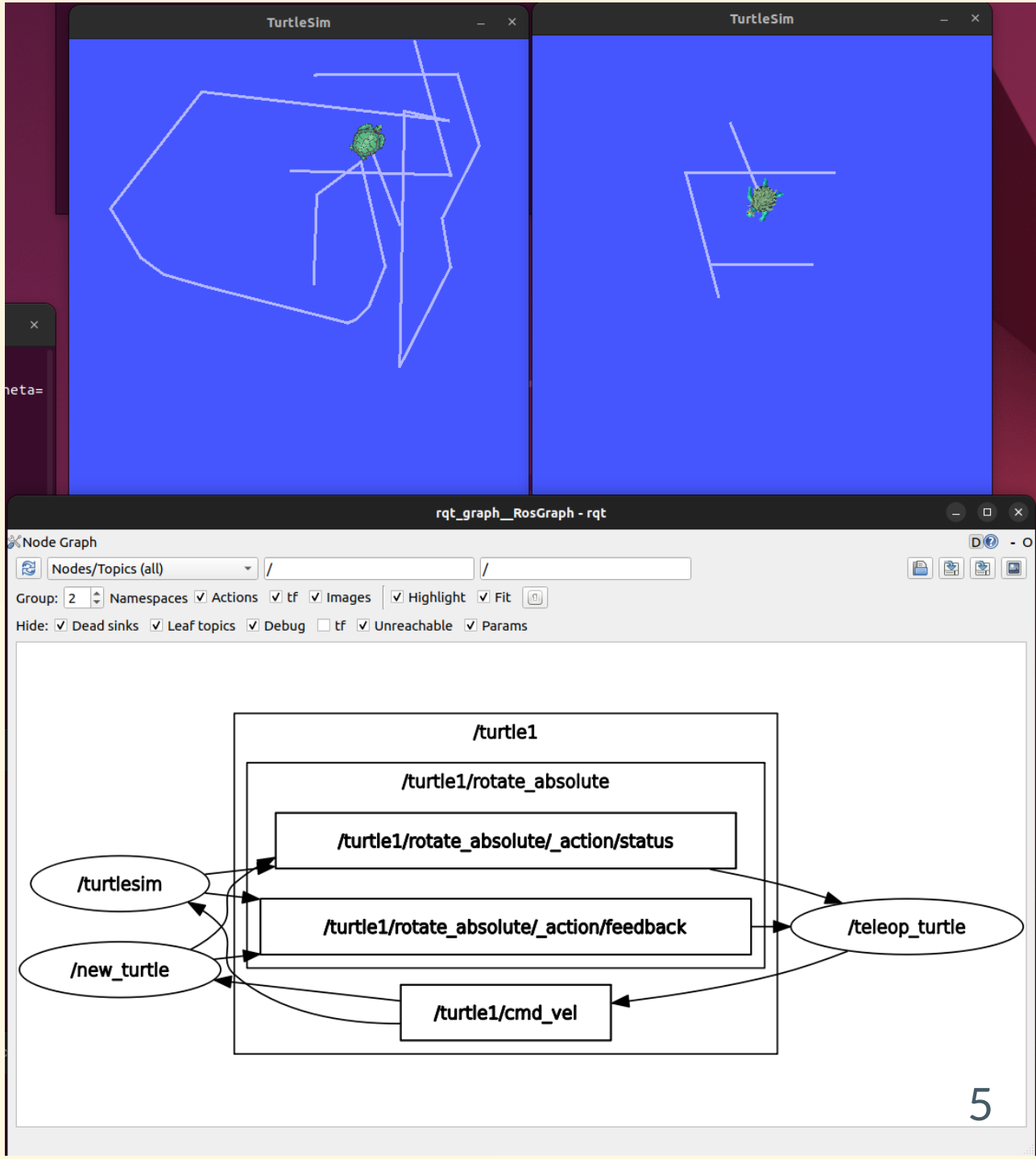
9. rqt_graph로 보는 노드와 토픽의 그래프 뷰



10. ROS2 노드와 데이터 통신

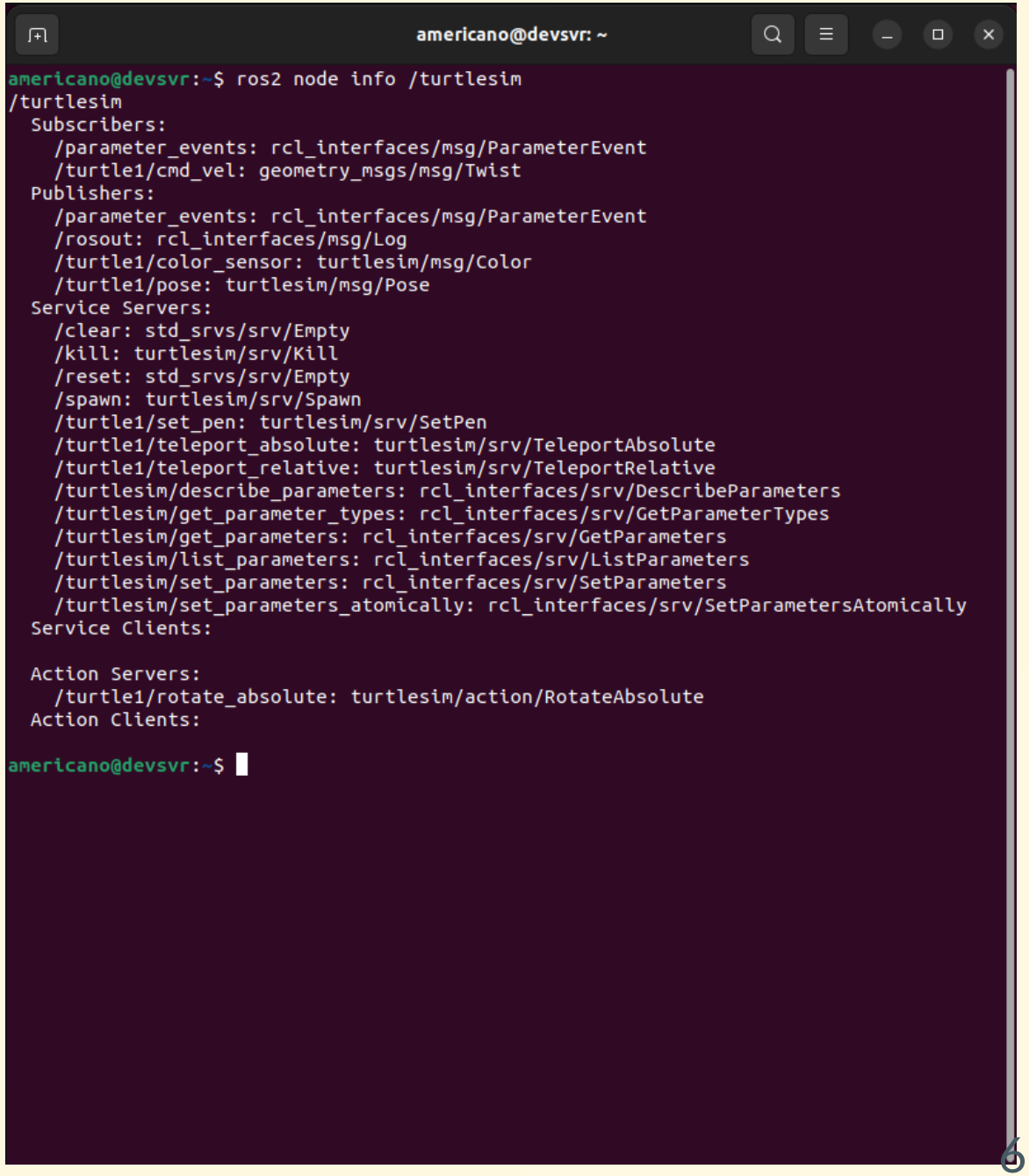
: 토픽, 서비스, 액션, 파라미터

노드 추가 하여 rqt_graph 확인



10. 노드 정보

: 지정된 노드(turtlesim)의
Publishers, Subscriber,
Service, Action, Parameter정보



11. ROS2 토픽

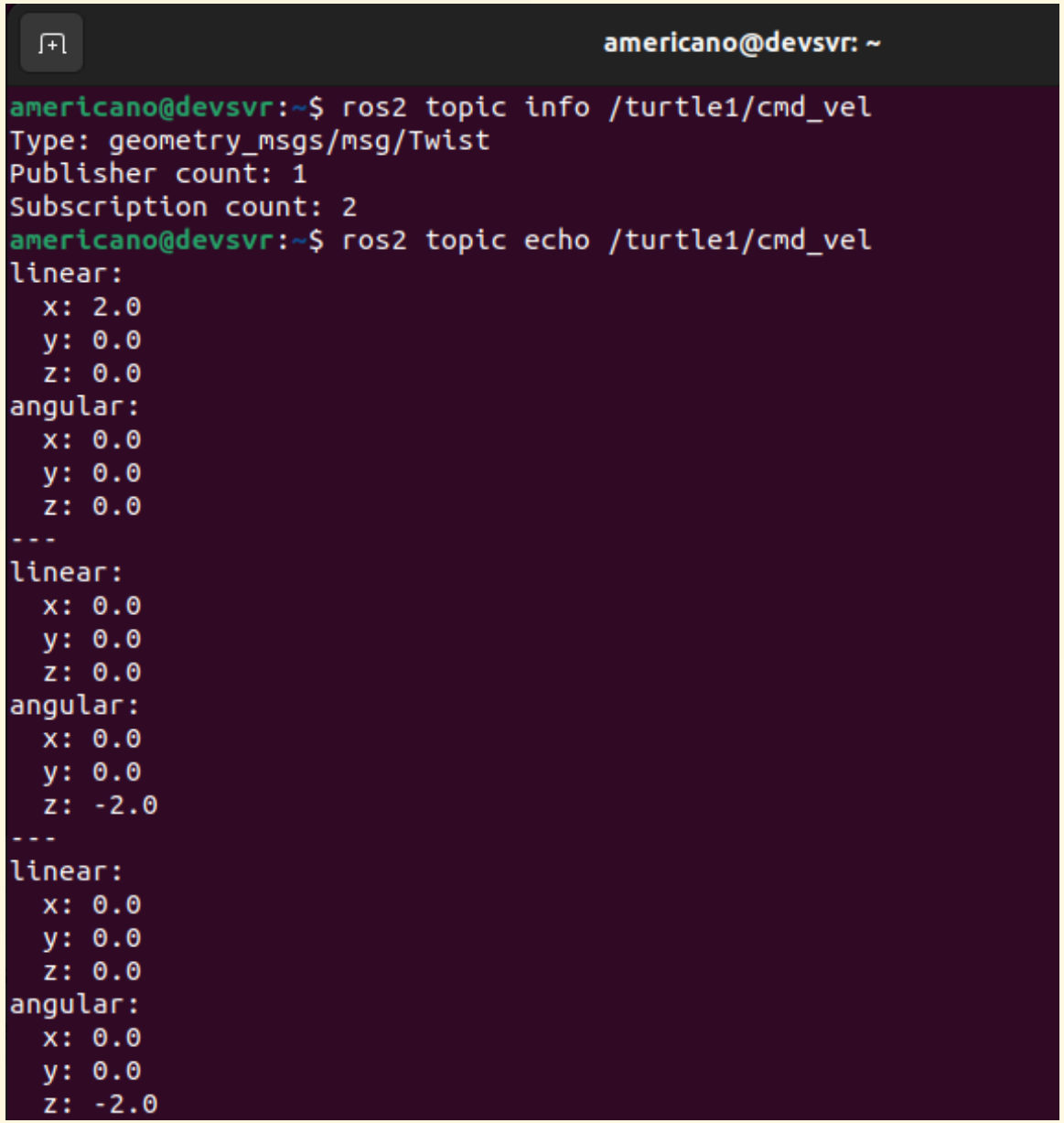
: 토픽 정보에 따라 1:N, N:1, N:N 가능

토픽 정보 확인

```
ros2 topic info /turtle1/cmd_vel
```

토픽 내용 확인

```
ros2 topic echo /turtle1/cmd_vel
```



12. ROS2 서버스

- 서비스 요청(Request)하는 쪽을 Service Client
- 요청받은 서비스를 수행한 후 서비스 응답(Response)하는 쪽을 Service Server
- 복수의 클라이언트를 가질수 있도록 설계

12. ROS2 서버스

서비스 목록 확인
```
ros2 service list
```
서비스 형태 확인
```
ros2 service list -t
```