



삼각형

이동

```
ros2 topic pub --once /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/msg/Twist "{linear: {x: 2.0}}"
```

120 도 회전

```
ros2 topic pub --once /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/msg/Twist "{angular: {z: 2.094}}"
```

3 회 반복



원

이동 & 360 도 회전

```
ros2 topic pub --once /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/msg/Twist "{linear: {x: 10.0},angular: {z: 6.284}}"
```



사각형

이동

```
ros2 topic pub --once /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/msg/Twist "{linear: {x: 2.0}}"
```

90 도 회전

```
ros2 topic pub --once /turtle1/cmd_vel geometry_msgs/msg/Twist "{angular: {z: 1.571}}"
```

4 회 반복

통신 방식

publisher node 에서 topic 에 message 를 발행

→ 해당 topic 을 구독중인 subscriber node 가 message 를 수신

node: ROS2 의 기능 단위 프로세스

topic: node 의 통신 채널

publisher: topic 을 통해 message 를 발행하는 node

subscriber: topic 을 통해 message 를 수신하는 node

토픽 발행

ros2 topic pub (topic 이름) (message name) (args) (rate)

원하는 topic 에 message 발행

ex)ros2 topic pub --once /turtle1/cmd\_vel geometry\_msgs/msg/Twist "{linear: {x: 10.0},angular: {z: 6.284}}"

topic 이름: turtle1/cmd\_vel

turtlesim 의 이동 명령을 담당

message type: geometry\_msgs/msg/Twist

속도와 각속도를 저장

args: {linear: {x: 10.0},angular: {z: 6.284}}

속도 10 으로 6.284 이동

rate: --once

한번만 발행