06. roslaunch

AI ROBOT

Exported on 12/04/2021

Table of Contents

1	roslaunch	.3
	여러 노드를 동시에 실행 시키는 roslaunch	
	launch 폴더	
	turtle_teleop.launch를 만들자	
	 launch 파일의 내용	
	launch 실행	
1.6	많은 기능들 중에 이것은 지금 꼭 알고 가지 - arg	.4
1.7	launch를 실행할 때 입력 인가하기	.5
1.8	노드의 이름이 바뀌어 있음을 알 수 있다	.5

1 roslaunch

1.1 여러 노드를 동시에 실행 시키는 roslaunch

- ROS1에서는 XML 문서로 구성
- 실행해야하는 노드와 파라미터 등을 정의
- 확장명은 launch
- roscore가 실행되어 있지 않더라도 roslaunch를 실행하면 roscore가 자동으로 시작된다

1.2 launch 폴더

```
~/ws/src/hello_world/scripts/move_turtle.py (src) - Sublime Text (UNREGISTERED)
File Edit Selection Find View Goto Tools Project Preferences Help
                                    print_turtle_pos.py x move_turtle.py
 FOLDERS
 ▼ 📄 src
  ▼ loworld world
                                   import rospy
    ▶ 🔳 launch
                                   from geometry msgs.msg import Twist
    /* move_turtle.py
                                        rospy.init node('move turtle', anonymous=False)
       /* print_turtle_pos.py
                                        vel pub = rospy.Publisher('/turtle1/cmd vel', Twist, queue size=10)
                                        vel_ref = Twist()
      12
13
                                        rate = rospy.Rate(10) # 10hz
      package.xml
                                        while not rospy.is_shutdown():
                                            vel_ref.linear.x = 2
vel_ref.angular.z = 2
                                            rospy.loginfo(vel_ref)
```

• 보통은 pkg내에 launch 폴더를 만들어 launch 파일을 보관한다

1.3 turtle_teleop.launch를 만들자



1.4 launch 파일의 내용



- pkg 이름, 노드 이름
- name 옵션은 별도로 지정되는 이름으로 실제 노드이름 대신 사용됨

1.5 launch 실행

```
Ow@melodic:-$
pw@melodic:-$
pw@melodic:-$
pw@melodic:-$
pw@melodic:-$
pw@melodic:-$
pw@melodic:-$
prosection of the state of the state
```

1.6 많은 기능들 중에 이것은 지금 꼭 알고 가지 - arg

• 외부에서 입력을 받는 기능

1.7 launch를 실행할 때 입력 인가하기

```
ROS1 is activated

pw@melodic:~$ roslaunch hello_world turtle_teleop.launch node_name:=my_turtle
... logging to ,iome,pm, roos, tog, roccased 5,00 fled 5550 cole_zone_cos, rostadinen-melodic-15191.log
Checking log directory for disk usage. This may take a while.

Press Ctrl-C to interrupt
Done checking log file disk usage. Usage is <1GB.

started roslaunch server http://melodic:38707/

SUMMARY
========
```

1.8 노드의 이름이 바뀌어 있음을 알 수 있다

```
ROS1 is activated

pw@melodic:~$

pw@melodic:~$

pw@melodic:~$ rosnode list

/my_turtle

/rosout

/turtlesim_teleop_node

pw@melodic:~$

nw@melodic:~$
```