

06. roslaunch

AI ROBOT

Exported on 12/04/2021

Table of Contents

1 roslaunch.....	3
1.1 여러 노드를 동시에 실행 시키는 roslaunch	3
1.2 launch 폴더.....	3
1.3 turtle_teleop.launch를 만들자.....	3
1.4 launch 파일의 내용	4
1.5 launch 실행.....	4
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

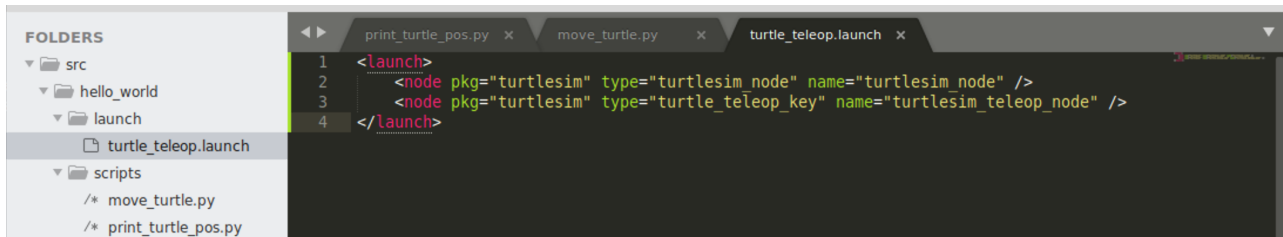


- 보통은 pkg내에 launch 폴더를 만들어 launch 파일을 보관한다

1.3 turtle_teleop.launch를 만들자

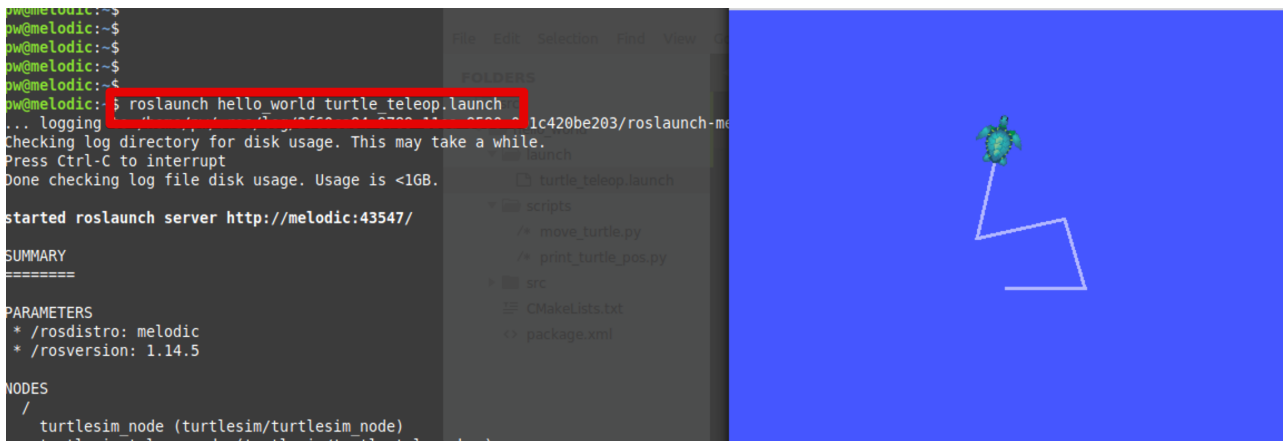


1.4 launch 파일의 내용

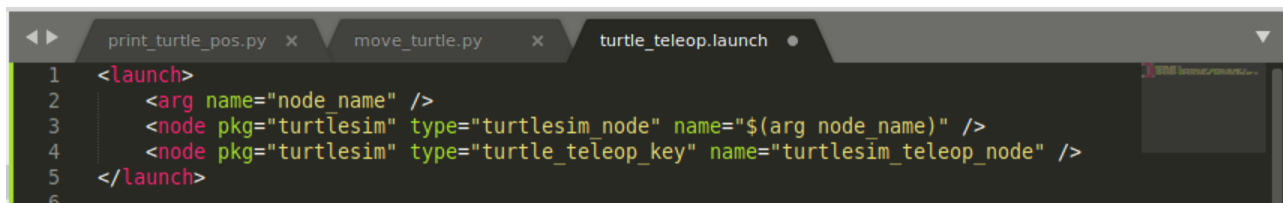


- pkg 이름, 노드 이름
- name 옵션은 별도로 지정되는 이름으로 실제 노드이름 대신 사용됨

1.5 launch 실행



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 ...
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
=====
Parameters
PARAMETERS
```