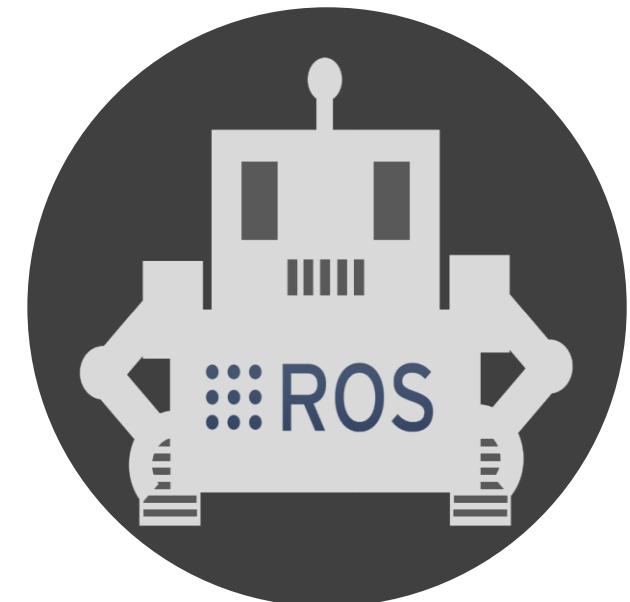


# ROS 기초 강의

## Chapter 3. ROS 환경구조

구선생 로보틱스



# 강의 자료 다운로드

---

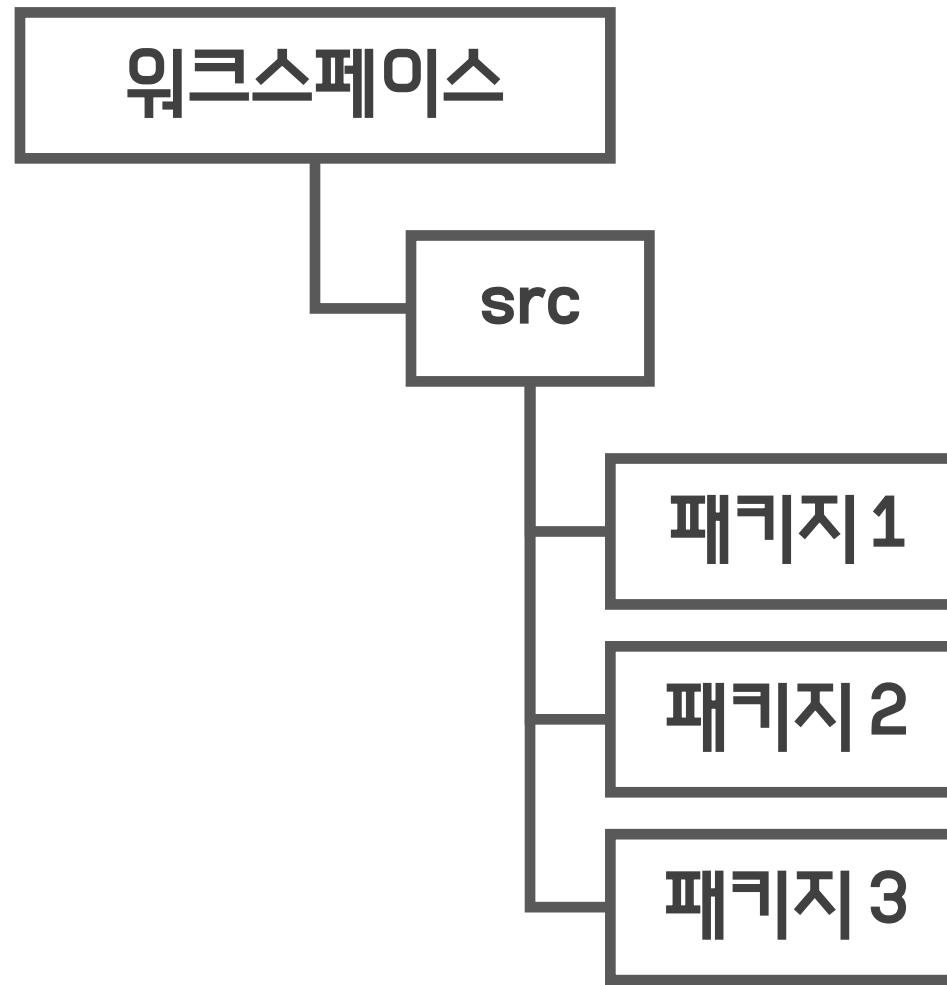


ROS 기초 강의 강의노트

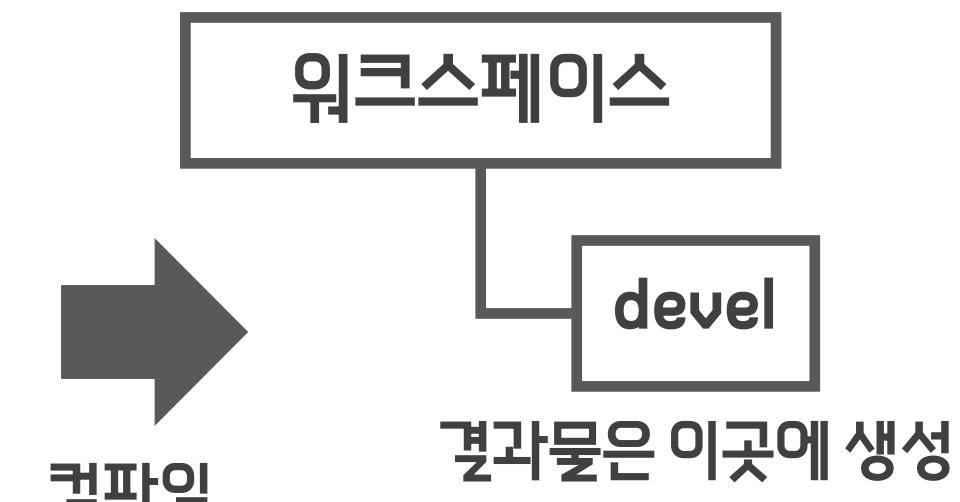
[https://drive.google.com/drive/folders/1rRwS2j98HNyj5ls\\_yVXEGj30ILvMPtrz?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/drive/folders/1rRwS2j98HNyj5ls_yVXEGj30ILvMPtrz?usp=drive_link)

1. ROS 워크 스페이스 구조
2. Turtlesim은 어디에?
3. source devel/setup.bash

# ROS 작업 환경 구조



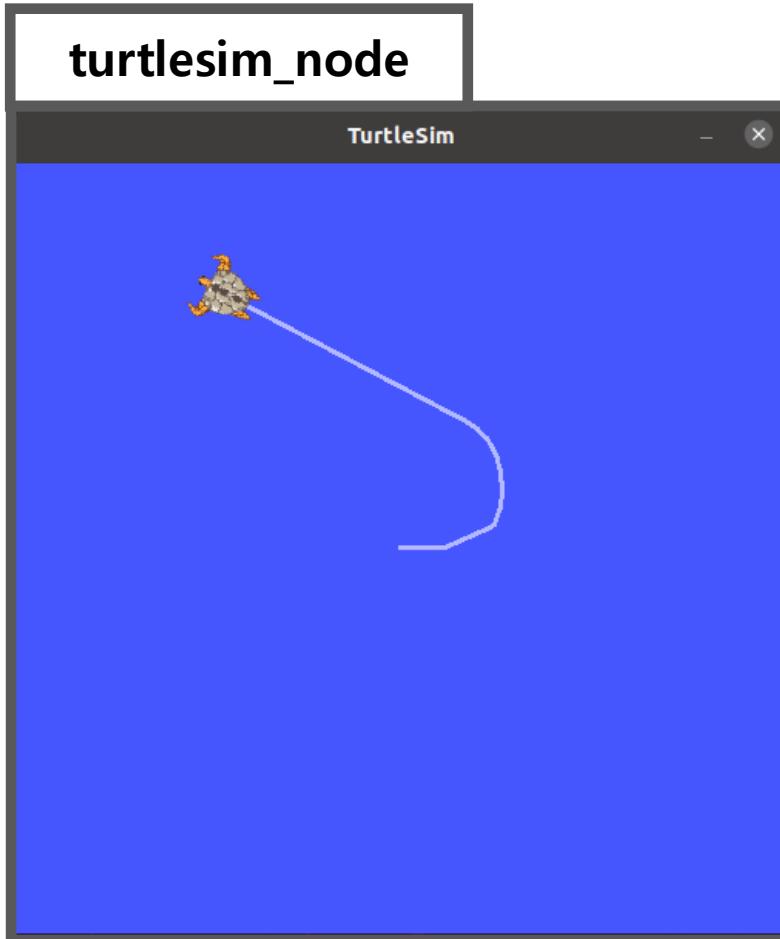
동영상 강의 - ROS 환경구조  
<https://youtu.be/6iQEnUgpHmo?si=MxsL5DPoyR77PyU3>



컴파일

- 1. ROS 워크 스페이스 구조**
- 2. Turtlesim은 어디에?**
- 3. source devel/setup.bash**

# Turtlesim은 어디에?



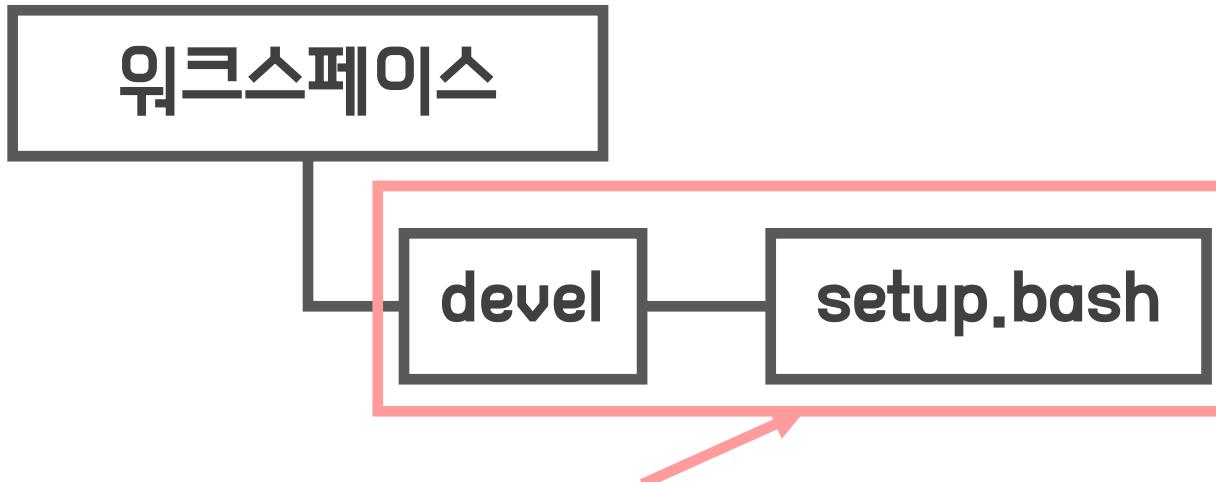
```
GNU nano 4.8 /home/ubuntu/.bashrc
# this, if it's already enabled in /etc/bash.bashrc and /etc/profile
# sources /etc/bash.bashrc).
if ! shopt -oq posix; then
    if [ -f /usr/share/bash-completion/bash_completion ]; then
        . /usr/share/bash-completion/bash_completion
    elif [ -f /etc/bash_completion ]; then
        . /etc/bash_completion
    fi
fi

source /opt/ros/noetic/setup.bash
```

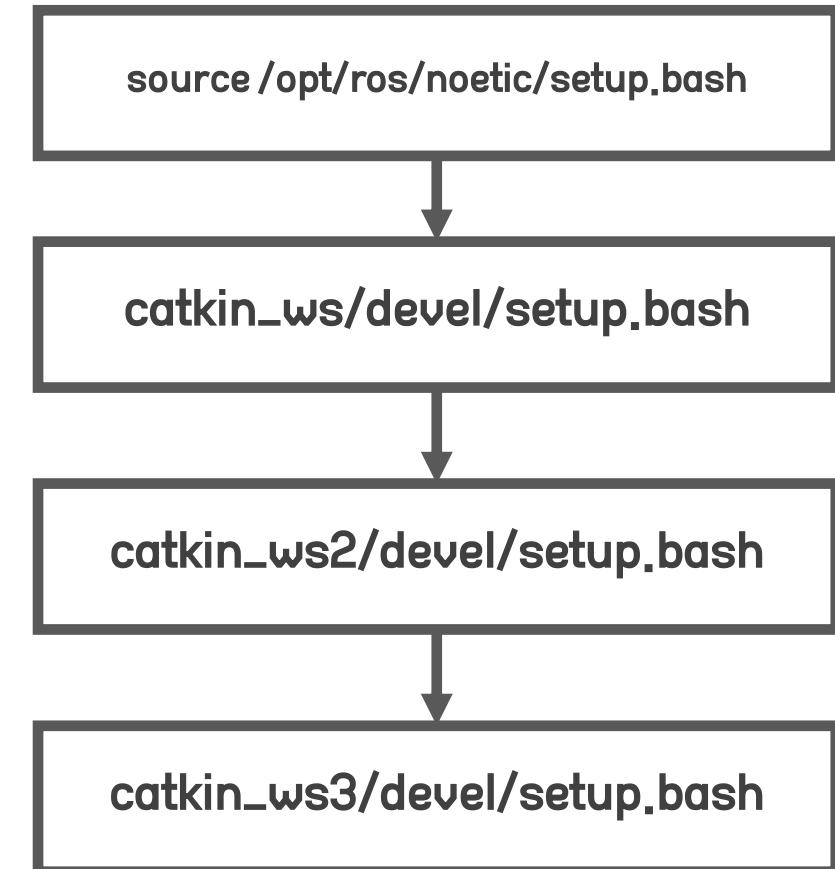
터미널 실행시 해당 경로를 source 하도록 설정하였음  
Turtlesim은 이곳에 컴파일된 결과물로 존재

- 1. ROS 워크 스페이스 구조**
- 2. Turtlesim은 어디에?**
- 3. source devel/setup.bash**

# source devel/setup.bash



해당 경로의 결과물을 참고할 수 있도록 설정  
setup.bash는 트리구조를 형성할 수 있다.



# 감사합니다

구선생 로보틱스

