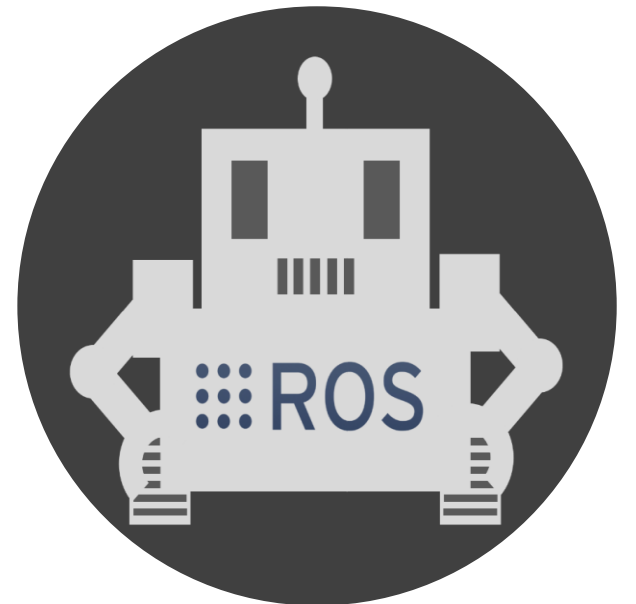


ROS 기초 강의

Chapter 3. ROS 환경구조

구선생 로보틱스



강의 자료 다운로드

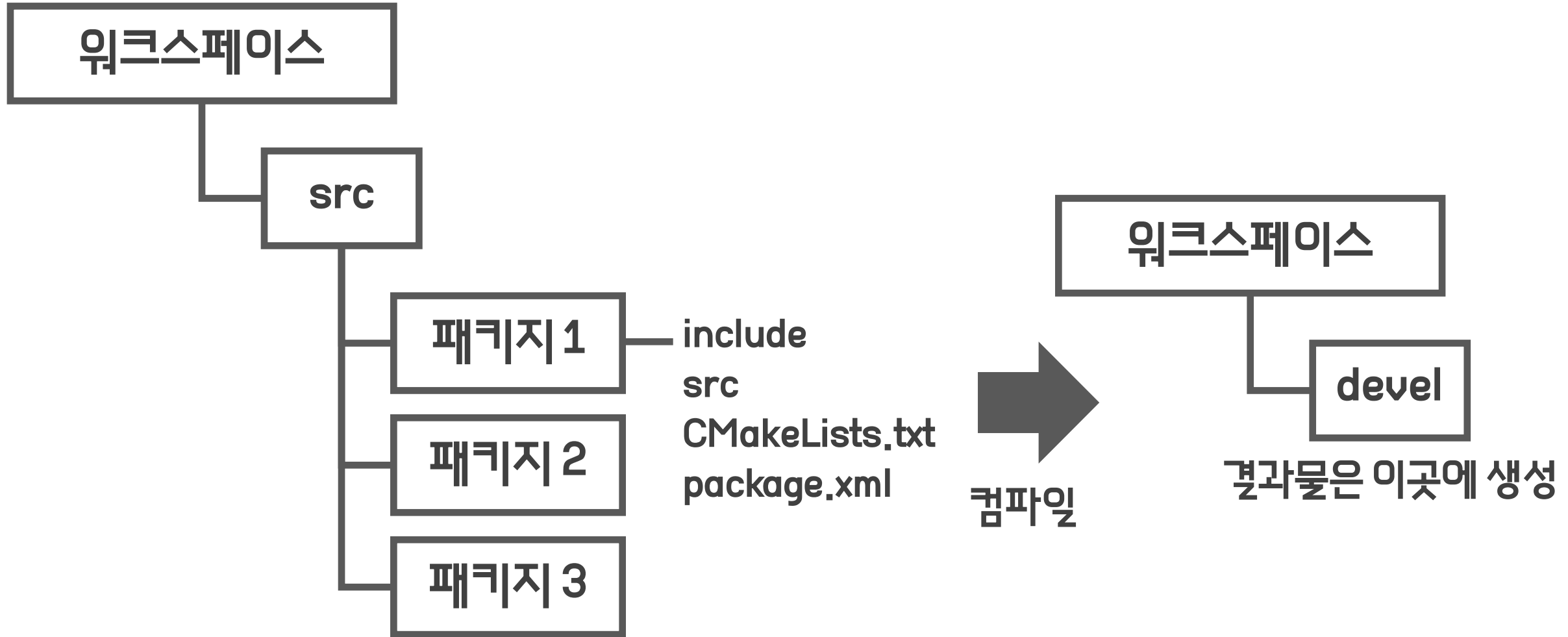


ROS 기초 강의 강의노트

https://drive.google.com/drive/folders/1rRwS2j98HNyj5Is_yVXEGj30ILvMPtrz?usp=drive_link

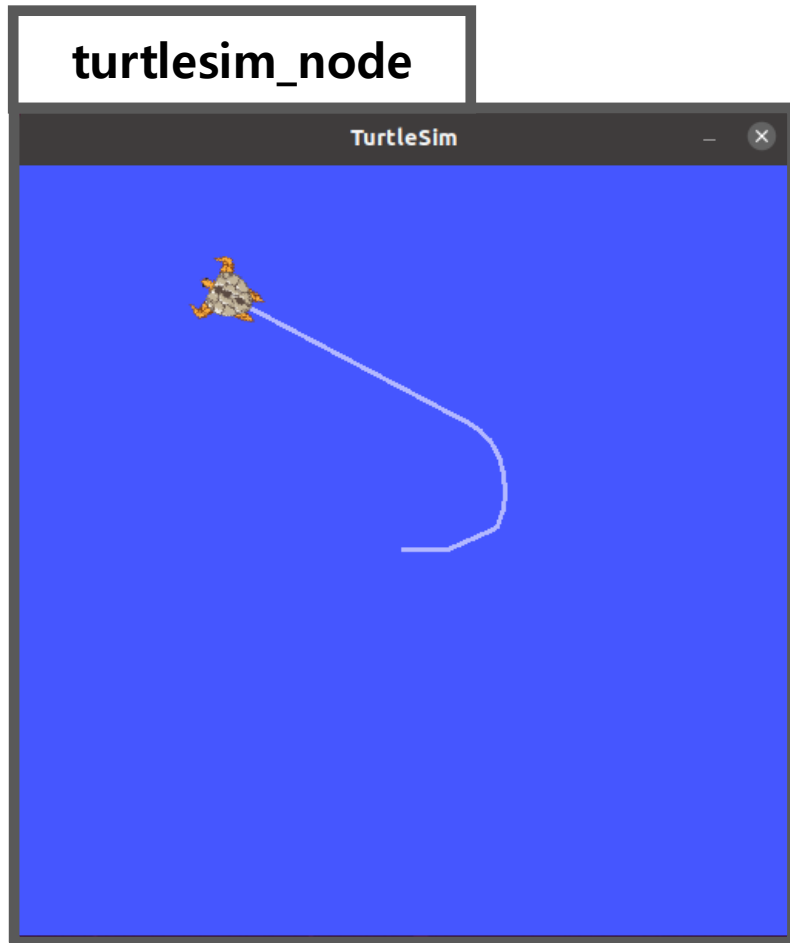
1. ROS 워크 스페이스 구조
2. Turtlesim은 어디에?
3. `source devel/setup.bash`

ROS 작업 환경 구조



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

Turtlesim은 어디에?

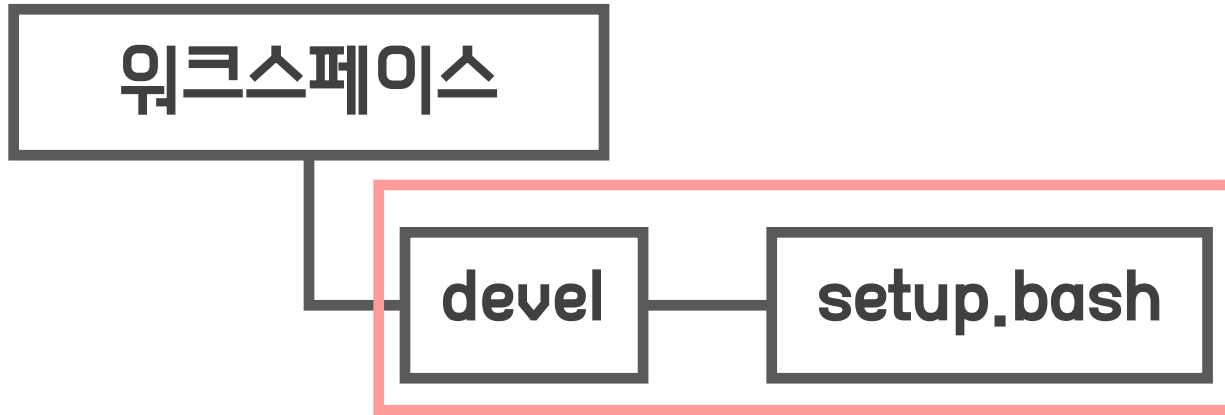


```
GNU nano 4.8 /home/ubuntu/.bashrc
# this, if it's already enabled in /etc/bash.bashrc and /etc/profile
# sources /etc/bash.bashrc).
if ! shopt -oq posix; then
  if [ -f /usr/share/bash-completion/bash_completion ]; then
    . /usr/share/bash-completion/bash_completion
  elif [ -f /etc/bash_completion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

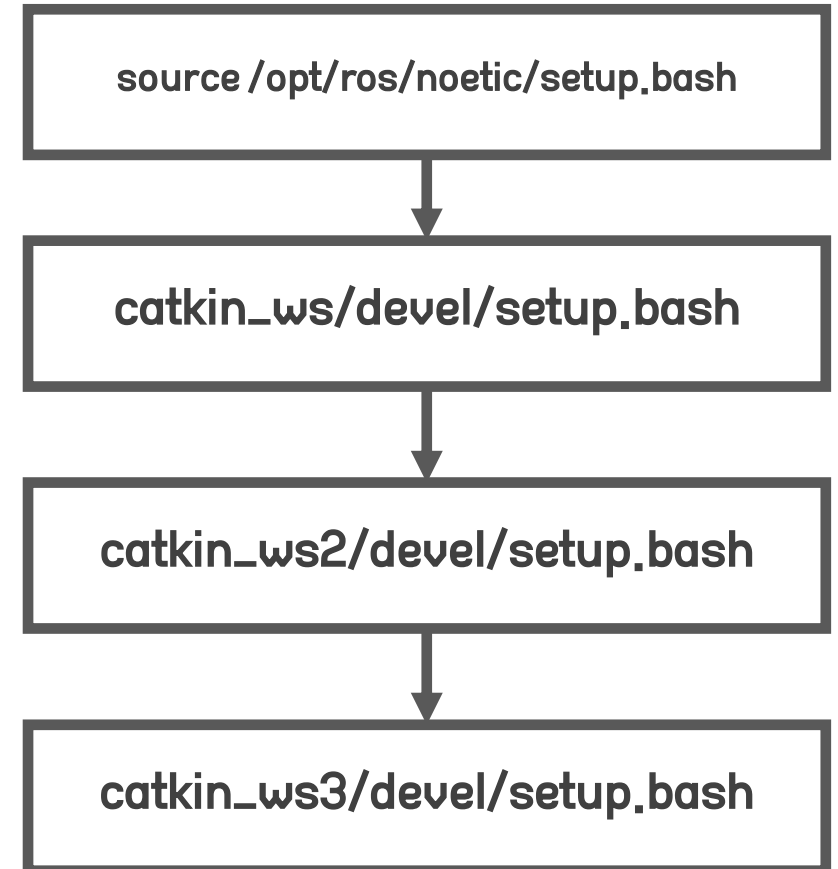
터미널 실행시 해당 경로를 source 하도록 설정하였음
Turtlesim은 이곳에 컴파일된 결과물로 존재

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

